SINAMICS S120/S150

Manual de listas · 01/2011

SINAMICS

SIEMENS

SIEMENS

SINAMICS

SINAMICS S120/S150

Manual de listas

Prefacio

Parámetros 1

Esquemas de funciones 2

Fallos y alarmas 3

Apéndice A

Lista de abreviaturas B

Bibliografía C

Índice D

Válido para

Eje motor	**Versión de firmware**
SINAMICS	**4.4**

6SL3097-4AP00-0EP2

01/2011

Consignas de seguridad

Este manual contiene indicaciones que debe tener en cuenta para su propia seguridad, así como para evitar daños materiales. Las indicaciones relativas a su propia seguridad están destacadas mediante un triángulo de advertencia; las indicaciones que se refieran simplemente a daños materiales no tendrán un triángulo de advertencia. De acuerdo al grado de peligro que impliquen, se representan, de mayor a menor, como sigue:

Peligro

Significa que, si no se adoptan las medidas preventivas adecuadas, **se producirá** la muerte, o bien lesiones corporales graves.

Alarma

Significa que, si no se adoptan las medidas preventivas adecuadas, **puede** producirse la muerte o bien lesiones corporales graves.

Precaución

Con triángulo de advertencia significa que **puede producirse** una lesión leve si no se toman las medidas preventivas adecuadas.

Precaución

Sin triángulo de advertencia significa que pueden producirse daños materiales si no se adoptan las medidas preventivas adecuadas.

Atención

Significa que se puede producir un evento o estado no deseado si no se tiene en consideración la indicación respectiva.

Si se dan varios niveles de peligro se usa siempre la consigna de advertencia más estricta en cada caso. Si en una consigna de seguridad con triángulo de advertencia se alarma de posibles daños personales, la misma consigna puede contener también una advertencia sobre posibles daños materiales.

Personal cualificado

El aparato/sistema correspondiente sólo debe ajustarse y utilizarse en combinación con esta documentación. Sólo está autorizado a poner en marcha y utilizar este equipo/sistema el **personal cualificado**. Personal cualificado en el sentido de las consignas técnicas de seguridad de la presente documentación son personas autorizadas para poner en servicio, conectar a tierra e identificar equipos, sistemas y circuitos eléctricos conforme a las normas en materia de seguridad.

Uso reglamentario de productos Siemens

Tenga en cuenta lo siguiente:

Alarma

Los productos Siemens sólo deben destinarse a las aplicaciones previstas en el catálogo y en la documentación técnica correspondiente. Para utilizar productos y componentes de otros fabricantes se necesita una recomendación o autorización por parte de Siemens. Un funcionamiento correcto y seguro de los productos presupone un transporte, almacenamiento, instalación, montaje y puesta en marcha conformes con las prácticas de la buena ingeniería, así como un manejo y un mantenimiento adecuados. Las condiciones ambientales deben estar dentro de los límites permitidos. Es preciso respetar las instrucciones contenidas en la documentación correspondiente.

Marcas

Todos los nombres marcados con ® son marcas registradas de Siemens AG. Los restantes nombres y

Copyright Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Está prohibida la divulgación y la reproducción de este documento, así como el uso y la comunicación de su contenido, salvo en caso de autorización expresa. Los infractores quedan obligados a la indemnización por daños y perjuicios. Se reservan todos los derechos, en particular para el caso de concesión de patentes o la inscripción de modelos de utilidad.

Siemens AG
Industry Sector
Postfach 4848
90327 NÚREMBERG
ALEMANIA

Exención de responsabilidad

Hemos verificado la coincidencia entre el contenido de este impreso y el software y el hardware descritos. Sin embargo, como no pueden excluirse las divergencias, no nos responsabilizamos de la plena coincidencia. El contenido de este impreso se somete a revisiones periódicamente, de manera que las correcciones se incluyen en ediciones posteriores.

Prefacio

Documentación de SINAMICS

La documentación de SINAMICS se estructura en las siguientes categorías:

- Documentación general y catálogos
- Documentación para el fabricante o servicio técnico

Información adicional

El siguiente enlace contiene información sobre los siguientes temas:

- pedir documentación/lista de publicaciones;
- otros enlaces para la descarga de documentos;
- utilizar documentación online (encontrar y examinar manuales/información).

http://www.siemens.com/motioncontrol/docu

Para cualquier consulta relativa a la documentación técnica (p. ej., sugerencias o correcciones), envíe un e-mail a la siguiente dirección:

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager

El siguiente enlace contiene información para recopilar de manera personalizada documentación basada en los contenidos de Siemens y adaptarla a la propia documentación de la máquina:

http://www.siemens.com/mdm

Formación

El siguiente enlace contiene información sobre SITRAIN, el programa de capacitación y formación de Siemens en torno a los productos, sistemas y soluciones de la tecnología de automatización:

http://www.siemens.com/sitrain

FAQ

Encontrará preguntas frecuentes en las páginas de Service&Support, en Product Support:

http://support.automation.siemens.com

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

SINAMICS

Para más información sobre SINAMICS, visite la web:

http://www.siemens.com/sinamics

Fases de utilización y sus herramientas/documentos (ejemplo)

Tabla Prefacio-1Fases de utilización, herramientas y documentos disponibles

Fase de utilización	Herramientas y documentos
Orientación	SINAMICS S Documentación para ventas
Planificación y configuración	Herramienta de configuración y selección SIZER Manuales de configuración: Motores
Selección y pedidos	SINAMICS S Catálogos
Instalación y montaje	• SINAMICS S120 Manual de producto Control Units y componentes complementarios del sistema • SINAMICS S120 Manual de producto Etapas de potencia Booksize • SINAMICS S120 Manual de producto Etapas de potencia Chassis • SINAMICS S150 Instrucciones de servicio
Puesta en marcha	• Herramienta de puesta en marcha STARTER • SINAMICS S120 Getting Started • SINAMICS S120 Manual de puesta en marcha • SINAMICS S120 Manual de puesta en marcha CANopen • SINAMICS S120 Manual de funciones • SINAMICS S120/S150 Manual de listas • SINAMICS S150 Instrucciones de servicio
Utilización y funcionamiento	• SINAMICS S120 Manual de puesta en marcha • SINAMICS S120/S150 Manual de listas • SINAMICS S150 Instrucciones de servicio
Mantenimiento y servicio	• SINAMICS S120 Manual de puesta en marcha • SINAMICS S120/S150 Manual de listas • SINAMICS S150 Instrucciones de servicio

Grupo objetivo

La presente documentación está dirigida a los fabricantes de máquinas, técnicos de puesta en marcha y personal de servicio técnico que utilicen SINAMICS.

Finalidad

Este manual contiene la información acerca de todos los parámetros, esquemas de funciones, fallos y alarmas necesaria para la puesta en marcha y el servicio técnico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Este manual se debe utilizar en combinación con los demás manuales y herramientas disponibles para el producto.

Alcance estándar

El alcance de las funcionalidades descritas en la presente documentación puede diferir del alcance de las funcionalidades del sistema de accionamiento suministrado.

- En el sistema de accionamiento pueden ejecutarse otras funciones adicionales no descritas en la presente documentación. Sin embargo, no se pueden reclamar por derecho estas funciones en nuevos suministros o en intervenciones de mantenimiento.
- En la presente documentación puede haber funciones descritas que no estén incorporadas en algún determinado modelo del sistema de accionamiento. La funcionalidad del sistema de accionamiento suministrado se debe obtener exclusivamente de la documentación para pedido.
- Los suplementos o modificaciones realizados por el fabricante de la máquina deben ser, también, documentados por éste.

Por motivos de claridad expositiva, en esta documentación no se detallan todos los datos referentes a todas las variantes del producto. Tampoco se pueden considerar aquí todos los casos posibles de instalación, servicio y mantenimiento.

Ayudas para búsquedas

Para una mejor orientación, se ofrecen las siguientes ayudas:

1. Índice
   - Índice de todo el manual (después del prefacio).
   - Índice de esquemas de funciones (apartado 2.1).
2. Lista de abreviaturas
3. Bibliografía
4. Índice (alfabético)

Servicio técnico y asistencia

Los números de teléfono específicos de cada país para el asesoramiento técnico se encuentran en Internet:

http://www.siemens.com/automation/service&support

Declaración de conformidad CE

La declaración de conformidad CE sobre la Directiva CEM se encuentra en Internet:

http://support.automation.siemens.com

Introduzca allí el número 15257461 como término de búsqueda o contacte con la delegación de Siemens de su región.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Contenido

1 Parámetros 1-11

1.1 Vista general de parámetros 1-12
1.1.1 Explicaciones sobre la lista de parámetros 1-12
1.1.2 Rangos numéricos para parámetros 1-29

1.2 Lista de parámetros 1-32

1.3 Parámetros para juegos de datos 1-1481
1.3.1 Parámetros para juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS) 1-1481
1.3.2 Parámetros para juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS) 1-1484
1.3.3 Parámetros para juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS) 1-1496
1.3.4 Parámetros para juegos de datos de motor (Motor Data Set, MDS) . . 1-1498
1.3.5 Parámetros para juegos de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS) 1-1502

2 Esquemas de funciones 2-1505

2.1 Índice 2-1507
2.2 Explicaciones sobre los esquemas de funciones 2-1519
2.3 Listas 2-1524
2.4 CU310-2 Bornes de entrada y salida 2-1550
2.5 CU320-2 Bornes de entrada y salida 2-1559
2.6 CU_LINK 2-1566
2.7 CX32-2 Bornes de entrada y salida 2-1568
2.8 PROFIdrive 2-1572
2.9 Palabras de mando/estado internas 2-1627
2.10 Secuenciador 2-1640
2.11 Secuenciador de freno 2-1643
2.12 Safety Integrated 2-1648
2.13 Canal de consigna 2-1668
2.14 Canal de consigna no activado 2-1679
2.15 Posicionador simple (PosS/EPOS) 2-1681
2.16 Regulación de la posición 2-1697
2.17 Evaluación del encóder 2-1702
2.18 Servorregulación 2-1711
2.19 Regulación vectorial 2-1731

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.20 Funciones tecnológicas 2-1761
2.21 Regulador tecnológico 2-1769
2.22 Señales y funciones de vigilancia 2-1775
2.23 Diagnóstico 2-1784
2.24 Juegos de datos 2-1790
2.25 Basic Infeed 2-1796
2.26 Smart Infeed 2-1803
2.27 Active Infeed 2-1812
2.28 Terminal Board 30 (TB30) 2-1824
2.29 Communication Board CAN10 (CBC10) 2-1829
2.30 Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO) 2-1836
2.31 Terminal Module 31 (TM31) 2-1840
2.32 Terminal Module 120 (TM120) 2-1851
2.33 Terminal Module 41 (TM41) 2-1855
2.34 Servicios auxiliares 2-1869
2.35 Voltage Sensing Module (VSM) 2-1872
2.36 Basic Operator Panel 20 (BOP20) 2-1876
2.37 Braking Module externo 2-1878

3 Fallos y alarmas 3-1881
3.1 Vista general de los fallos y alarmas 3-1882
3.1.1 Generalidades sobre fallos y alarmas 3-1882
3.1.2 Explicaciones sobre la lista de fallos y alarmas 3-1887
3.1.3 Rangos numéricos para fallos y alarmas 3-1890
3.2 Lista de fallos y alarmas 3-1892

A Apéndice A-2357
A.1 Tabla ASCII (parcial) A-2358

B Lista de abreviaturas B-2359

C Bibliografía C-2369

D Índice D-2375

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Parámetros 1

Contenido

1.1	Vista general de parámetros	1-12
1.2	Lista de parámetros	1-32
1.3	Parámetros para juegos de datos	1-1481

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

1.1 Vista general de parámetros

1.1.1 Explicaciones sobre la lista de parámetros

Estructura básica de las descripciones de parámetros

Los datos del ejemplo siguiente se han elegido libremente. La descripción de un parámetro se compone, como máximo, de la información relacionada a continuación. Algunos datos se representan opcionalmente.

La lista de parámetros (Ver apartado 1.2) tiene la siguiente estructura:

- - - - - - - - - - - - - - - - - - - Inicio del ejemplo -

pxxxx[0...n] **BICO: Nombre completo/abreviado del parámetro**

Objeto de acciona-miento (módulo de función)

Modificable: C1(x), C2(x), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32/Integer16	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2080
Grupo P: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: FEM	**Normalización:** p2000	**Lista de experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 10.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Texto

Valor:
0: Nombre y significado del valor 0
1: Nombre y significado del valor 1
2: Nombre y significado del valor 2
etc.

Recomend.: Texto

Índice:
[0] = Nombre y significado del índice 0
[1] = Nombre y significado del índice 1
[2] = Nombre y significado del índice 2
etc.

Campo de bits:

Bit	Nombre de la señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Nombre y significado del bit 0	Sí	No	8010
01	Nombre y significado del bit 1	Sí	No	-
02	Nombre y significado del bit 2	Sí	No	8012
	etc.			

Dependencia: Texto
Ver también: pxxxx, rxxxx
Ver también: Fxxxxx, Axxxxx

Peligro: **Advertencia:** **Precaución:** Consignas de seguridad con triángulo de advertencia

Precaución: **Atención:** Consignas de seguridad sin triángulo de advertencia

Nota: Información que puede ser de utilidad.

- - - - - - - - - - - - - - - - - - - Final del ejemplo -

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

pxxxx[0...n] **Número del parámetro**

El número del parámetro está compuesto del número propiamente dicho precedido por una "p" o una "r" y, de forma opcional, el índice.

Ejemplos de representación en la lista de parámetros:

- p... Parámetros ajustables (lectura y escritura)
- r... Parámetros observables (sólo lectura)
- p0918 Parámetro ajustable 918
- p0099[0...3] Parámetro ajustable 99, índice 0 a 3
- p1001[0...n] Parámetro ajustable 1001, índice 0 a n (n = valor configurable)
- r0944 Parámetro observable 944

Otros ejemplos de notación en la documentación:

- p1070[1] Parámetro ajustable 1070, índice 1
- p2098[1].3 Parámetro ajustable 2098, índice 1, bit 3
- r0945[2](3) Parámetro observable 945, índice 2 de objeto de accionamiento 3
- p0795.4 Parámetro ajustable 795, bit 4
- r2129.0...15 Parámetro observable 2129 con campo (matriz) de bits (máximo 16 bits)

Para los parámetros ajustables se aplica:

El valor del parámetro en estado de fábrica se indica en "Ajuste de fábrica" con la unidad correspondiente entre corchetes. El valor se puede modificar dentro del rango comprendido entre los valores "Mín." y "Máx.".

Si al cambiar determinados parámetros ajustables se modifican también otros parámetros (denominados "afectados", este efecto se denomina "parametrización implícita".

Parametrizaciones implícitas son desencadenadas p.ej. por las siguientes acciones y parámetros:

- Ejecución de macros

  p0015, p0700, p1000 y p1500
- Ajuste de telegramas PROFIBUS (interconexiones BICO)

  p0922
- Ajuste de listas de componentes

  p0230, p0300, p0301, p0400
- Cálculo y preasignación automáticos

  p0112, p0340, p0578 y p3900
- Establecimiento de ajustes de fábrica

  p0970

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Para los parámetros observables se aplica:

En los campos "Mín.", "Máx." y "Ajuste de fábrica" figura un guión "-" y la unidad correspondiente entre corchetes.

Nota:

La lista de parámetros puede contener parámetros no visibles en las listas de experto del correspondiente software de puesta en marcha (p. ej., parámetros para la función Trace).

BICO: Nombre completo/abreviado del parámetro

Los nombres de los parámetros pueden ir precedidos de las siguientes abreviaturas:

- BI: Entrada de binector (inglés: Binector Input)
  Este parámetro selecciona la fuente de una señal digital.
- BO: Salida de binector (inglés: Binector Output)
  Este parámetro está disponible como señal digital para otra interconexión.
- CI: Entrada de conector (inglés: Connector Input)
  Este parámetro selecciona la fuente de una señal analógica.
- CO: Salida de conector (inglés: Connector Output)
  Este parámetro está disponible como señal analógica para otra interconexión.
- CO/BO: Salida de conector/binector (inglés: Connector/Binector Output)
  Este parámetro está disponible como señal "analógica" y como señal digital para otra interconexión.

Nota:

Una entrada de conector (CI) no puede interconectarse con cualquier salida de conector (CO, fuente de señal).
Durante la interconexión de una entrada de conector mediante el software de puesta en marcha, sólo se ofrecen las fuentes de señal posibles correspondientes.

Objeto de accionamiento (módulo de función)

Un objeto de accionamiento (Drive Object, DO) es una unidad funcional autónoma cerrada en sí misma que dispone de sus propios parámetros y, dado el caso, de sus propios fallos y alarmas.

Durante la puesta en marcha con el software de puesta en marcha se pueden seleccionar o anular otras funciones y sus parámetros activando/desactivando los módulos de función pertinentes.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota:

Bibliografía: /FH1/ Manual de funciones de accionamiento de SINAMICS S120

Para cada parámetro se indica el objeto de accionamiento y el módulo de función en los que está disponible dicho parámetro.

Ejemplos:

- p1070 CI: Consigna principal
  SERVO (Cons ava), VECTOR
  El parámetro sólo está disponible en el objeto de accionamiento SERVO con el módulo de función "Canal de consigna avanzado" y en el objeto de accionamiento VECTOR independientemente de los módulos de función activados.
- p1055 BI: Jog bit 0
  SERVO, VECTOR
  El parámetro está disponible en los objetos de accionamiento SERVO y VECTOR independientemente de los módulos de función activados, es decir, este parámetro está disponible con cualquier módulo de función activado de este objeto de accionamiento.

Un parámetro puede pertenecer a uno, a varios o a todos los objetos de accionamiento.

Debajo del número del parámetro pueden figurar los siguientes datos sobre "Objeto de accionamiento" y "Módulo de función":

Tabla 1-1 Datos del campo "Objeto de accionamiento (módulo de función)"

Objeto de accionamiento (módulo de función)	Tipo	Significado
Todos los objetos	-	Estos parámetros se dan en todos los objetos de accionamiento.
A_INF	10	Regulación Active Infeed Unidad de alimentación/realimentación regulada autoconmutada para generar una tensión constante del circuito intermedio.
A_INF (Trafo red)	-	Active Infeed con módulo de función "Transformador de red" (r0108.4).
A_INF (Respaldo red din.)	-	Active Infeed con módulo de función "Respaldo de red dinámico" (r0108.7).
A_INF (Regulación estatismo red)	-	Active Infeed con módulo de función "Regulación de estatismo de red" (r0108.12).
A_INF (paralela)	-	Active Infeed con módulo de función "Conexión en paralelo" (r0108.15).
A_INF (Maestro/esclavo)	-	Active Infeed con módulo de función "Maestro/esclavo" (r0108.16).
A_INF (Brk Mod Ext)	-	Active Infeed con módulo de función "Braking Module externo" (r0108.26).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 1-1 Datos del campo "Objeto de accionamiento (módulo de función)", continuación

Objeto de accionamiento (módulo de función)	Tipo	Significado
A_INF (Unidad refrigeración)	-	Active Infeed con módulo de función "Unidad de refrigeración" (r0108.28).
A_INF (PROFINET)	-	Active Infeed con módulo de función "PROFINET" (r0108.31).
B_INF	30	Regulación Basic Infeed Unidad de alimentación no regulada (sin realimentación) para la rectificación de la tensión de red para el circuito intermedio.
B_INF (paralela)	-	Basic Infeed con módulo de función "Conexión en paralelo" (r0108.15).
B_INF (Brk Mod Ext)	-	Basic Infeed con módulo de función "Braking Module externo" (r0108.26).
B_INF (Unidad refrigeración)	-	Basic Infeed con módulo de función "Unidad de refrigeración" (r0108.28).
B_INF (PROFINET)	-	Basic Infeed con módulo de función "PROFINET" (r0108.31).
CU	-	Control Unit, todas las variantes.
CU (CAN)	-	Control Unit con módulo de función "CAN".
CU (COMM BOARD)		Control Unit con módulo de función "COMM BOARD".
CU (PROFINET)		Control Unit con módulo de función "PROFINET".
CU_S	1	Control Unit SINAMICS S120.
CU_S_S150	-	Control Unit SINAMICS S150.
CU_S_CU310DP	-	Control Unit SINAMICS S120 AC Drive con interfaz PROFIBUS.
CU_S_CU310PN	-	Control Unit SINAMICS S120 AC Drive con interfaz PROFINET.
CU_CX32	-	Controller Extension para aumentar la potencia de cálculo.
CU_LINK	254	Objeto para Controller Extension 32 (CX32).
CU_I	-	Control Unit SINAMICS Integrated (sólo SIMOTION D4x5).
ENCODER	300	Objeto para un encóder DRIVE-CLiQ.
HUB	150	DRIVE-CLiQ Hub Module.
S_INF	20	Unidad Smart Infeed Unidad de alimentación/realimentación no estabilizada para generar la tensión del circuito intermedio.
S_INF (paralela)	-	Smart Infeed con módulo de función "Conexión en paralelo" (r0108.15).
S_INF (Brk Mod Ext)	-	Smart Infeed con módulo de función "Braking Module externo" (r0108.26).
S_INF (Unidad refrigeración)	-	Smart Infeed con módulo de función "Unidad de refrigeración" (r0108.28).
S_INF (PROFINET)	-	Smart Infeed con módulo de función "PROFINET" (r0108.31).
SERVO	11	Servoaccionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 1-1 Datos del campo "Objeto de accionamiento (módulo de función)", continuación

Objeto de accionamiento (módulo de función)	Tipo	Significado
SERVO (Reg_M avz)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Regulación de par avanzada" (r0108.1).
SERVO (Reg_pos)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Regulación de posición" (r0108.3).
SERVO (EPOS)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4).
SERVO (APC)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Advanced Positioning Control (APC)" (r0108.7).
SERVO (Cons ava)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Canal de consigna avanzado" (r0108.8).
SERVO (Hus)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Husillo" (r0108.11). Este modo de función sólo puede utilizarse junto con un Sensor Module Integrated 24 (SMI24).
SERVO (Lin)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Motor lineal" (r0108.12).
SERVO (Safety gir)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Safety Eje giratorio" (r0108.13).
SERVO (Freno avanz)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Secuenciador de freno avanzado" (r0108.14).
SERVO (R_tecn)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Regulador tecnológico" (r0108.16).
SERVO (Av. avanz)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Avisos/vigilancias avanzados" (r0108.17).
SERVO (Unidad refrigeración)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "Unidad de refrigeración" (r0108.28).
SERVO (CAN)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "CAN" (r0108.29).
SERVO (PROFINET)	-	Servoaccionamiento con módulo de función "PROFINET" (r0108.31).
TB30	100	Terminal Board 30.
TM120	207	Terminal Module 120.
TM15	203	Terminal Module 15 (sólo SIMOTION D4xx).
TM15DI_DO	204	Terminal Module 15 (para SINAMICS).
TM17	202	Terminal Module 17 (sólo SIMOTION D4xx).
TM31	200	Terminal Module 31.
TM41	201	Terminal Module 41.
TM54F_MA	205	Terminal Module 54F maestro.
TM54F_SL	206	Terminal Module 54F esclavo.
VECTOR	12	Accionamiento vectorial.
VECTOR (n/M)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Regulación de velocidad/par" (r0108.2).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 1-1 Datos del campo "Objeto de accionamiento (módulo de función)", continuación

Objeto de accionamiento (módulo de función)	Tipo	Significado
VECTOR (Reg_pos)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Regulación de posición" (r0108.3).
VECTOR (PosS)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4).
VECTOR (Safety gir)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Safety Eje giratorio" (r0108.13).
VECTOR (Freno avanz)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Secuenciador de freno avanzado" (r0108.14).
VECTOR (paralelo)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Conexión en paralelo" (r0108.15).
VECTOR (R_tecn)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Regulador tecnológico" (r0108.16).
VECTOR (Av. avanz)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Avisos/vigilancias avanzados" (r0108.17).
VECTOR (Unidad refrigeración)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "Unidad de refrigeración" (r0108.28).
VECTOR (CAN)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "CAN" (r0108.29).
VECTOR (PROFINET)	-	Accionamiento vectorial con módulo de función "PROFINET" (r0108.31).

Nota:

El tipo de objeto de accionamiento sirve para identificar los objetos de accionamiento en el sistema de accionamiento (p. ej., r0107, r0975[1]).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Modificable

La indicación "-" significa que el parámetro se puede modificar en cualquier estado y que el cambio tiene efecto inmediato.

Las indicaciones "C1(x), C2(x), T, U" ((x): opcional) significan que el parámetro sólo se puede modificar si la unidad de accionamiento se encuentra en dicho estado y que la modificación no tiene efecto hasta que se cambia de estado. Son posibles uno o más estados.

Existen los siguientes estados:

- C1(x) Puesta en marcha de la unidad C1: **C**ommissioning **1**

  Se realiza la puesta en marcha del equipo (p0009> 0).

  Los impulsos no se pueden habilitar.

  El parámetro sólo se puede modificar con los siguientes ajustes de puesta en marcha del equipo (p0009> 0):

  - C1: modificable con todos los ajustes p0009> 0
  - C1(x): modificable sólo con los ajustes p0009 = x.

  El cambio del valor del parámetro tendrá efecto después de salir de la puesta en marcha del equipo con p0009 = 0.

- C2(x) Puesta en marcha del objeto de accionamiento C2: **C**ommissioning **2**

  Se realiza la puesta en marcha del accionamiento (p0009 = 0 y p0010 > 0).

  Los impulsos no se pueden habilitar.

  El parámetro sólo se puede modificar con los siguientes ajustes de puesta en marcha del accionamiento (p0010> 0):

  - C2: modificable con todos los ajustes p0010> 0.
  - C2(x): modificable sólo con los ajustes p0010 = x.

  El cambio del valor del parámetro tendrá efecto después de salir de la puesta en marcha del accionamiento con p0010 = 0.

- U Servicio U: R**u**n

  Los impulsos están habilitados.

- T Listo para servicio T: Ready **t**o run

  Los impulsos no están habilitados, y el estado "C1(x)" o "C2(x)" no está activo.

Nota:

El parámetro p0009 es específico de la CU (se encuentra en la Control Unit).

El parámetro p0010 es específico del accionamiento (se encuentra en cada objeto de accionamiento).

En r0002 se indica el estado operativo de los diversos objetos de accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Calculado

Indica si el parámetro se ve afectado por cálculos automáticos.

El atributo de cálculo determina las actividades que afectan al parámetro.

Existen los siguientes atributos:

- CALC_MOD_ALL
  - p0340 = 1
  - Descarga de proyecto con software de puesta en marcha y envío de p0340 = 3
- CALC_MOD_CON
  - p0340 = 1, 3, 4
- CALC_MOD_EQU
  - p0340 = 1, 2
- CALC_MOD_LIM_REF
  - p0340 = 1, 3, 5
  - p0578 = 1
- CALC_MOD_REG
  - p0340 = 1, 3

Nota:

Con p3900 > 0 se solicita también automáticamente p0340 = 1.

Tras p1910 = 1 se solicita también automáticamente p0340 = 3.

Nivel de acceso

Indica el nivel de acceso necesario para visualizar y modificar un parámetro. El nivel de acceso necesario se puede ajustar mediante p0003.

Existen los siguientes niveles de acceso:

1. Estándar
2. Avanzado
3. Experto
4. Servicio
   Los parámetros con este nivel de acceso están protegidos con contraseña.

Nota:

El parámetro p0003 es específico de la CU (se encuentra en la Control Unit).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tipo de datos

La información relativa al tipo de datos puede estar compuesta de dos partes (separadas por una barra):

- Primera parte

  Tipo de datos del parámetro.

- Segunda parte (sólo en caso de entrada de binector o conector)

  Tipo de datos de la fuente de datos a interconectar (salida de binector/conecto).

Existen los siguientes tipos de datos para parámetros:

- I8 Integer8 Número entero de 8 bits
- I16 Integer16 Número entero de 16 bits
- I32 Integer32 Número entero de 32 bits
- U8 Unsigned8 8 bits sin signo
- U16 Unsigned16 16 bits sin signo
- U32 Unsigned32 32 bits sin signo
- Float FloatingPoint32 Número de coma flotante de 32 bits

Dependiendo del tipo de datos de los parámetros de entrada BICO (destino de la señal) y los parámetros de salida BICO (fuente de la señal) al crear interconexiones BICO son posibles las siguientes combinaciones:

Tabla 1-2 Posibles combinaciones en interconexiones BICO

	Parámetro de entrada BICO			
	Parámetro CI			**Parámetro BI**
Parámetro de salida BICO	**Unsigned32/Integer16**	**Unsigned32/Integer32**	**Unsigned32/FloatingPoint32**	**Unsigned32/Binary**
CO: Unsigned8	x	x	–	–
CO: Unsigned16	x	x	–	–
CO: Integer16	x	x	–	–
CO: Unsigned32	x	x	–	–
CO: Integer32	x	x	–	–
CO: FloatingPoint32	x	x	x[1]	–
BO: Unsigned8	–	–	–	x
BO: Unsigned16	–	–	–	x

Leyenda: x: interconexión BICO permitida
–: interconexión BICO no permitida

1 Excepción:
Los parámetros de entrada BICO de tipo "Unsigned32/FloatingPoint32" pueden interconectarse también con los parámetros de salida BICO siguientes, a pesar de que éstos no son del tipo "FloatingPoint32":
CO: r8850, CO: r8860, CO: r2050, CO: r2060

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 1-2 Posibles combinaciones en interconexiones BICO, continuación

	Parámetro de entrada BICO			
	Parámetro CI			**Parámetro BI**
Parámetro de salida BICO	**Unsigned32/Integer16**	**Unsigned32/Integer32**	**Unsigned32/FloatingPoint32**	**Unsigned32/Binary**
BO: Integer16	–	–	–	x
BO: Unsigned32	–	–	–	x
BO: Integer32	–	–	–	x
BO: FloatingPoint32	–	–	–	–
Leyenda:	x: interconexión BICO permitida –: interconexión BICO no permitida			
1 Excepción: Los parámetros de entrada BICO de tipo "Unsigned32/FloatingPoint32" pueden interconectarse también con los parámetros de salida BICO siguientes, a pesar de que éstos no son del tipo "FloatingPoint32": CO: r8850, CO: r8860, CO: r2050, CO: r2060				

Índice dinámico

En el caso de parámetros con un índice dinámico [0...n] se indica aquí la siguiente información:

- Juego de datos (si existe).
- Parámetro para el número de índices (n = número - 1).

Este campo puede contener la siguiente información:

- "CDS, p0170" (Command Data Set, juego de datos de mando, número de CDS)

  Ejemplo:

  p1070[0] → Consigna principal [juego de datos de mando 0]

  p1070[1] → Consigna principal [juego de datos de mando 1], etc.
- "DDS, p0180" (Drive Data Set, juego de datos de accionamiento, número de DDS)
- "EDS, p0140" (Encoder Data Set, juego de datos de encóder, número de EDS)
- "MDS, p0130" (Motor Data Set, juego de datos de motor, número de MDS)
- "PDS, p0120" (Power unit Data Set, juego de datos de etapa de potencia, número de PDS)
- "p2615" (Bloques de desplazamiento Número)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota:

Encontrará información sobre los juegos de datos en la siguiente bibliografía:

Bibliografía: /FH1/	Manual de funciones de accionamiento de SINAMICS S120 Capítulo "Juegos de datos"

Esquema de funciones

El parámetro se indica en este esquema de funciones. En el esquema se representa la estructura de la función y la relación de este parámetro con otros parámetros.

Ejemplo:

Esquema de funciones: 3060.3	3060:	Número del esquema de funciones
	3:	Camino de la señal (opcional)

Grupo P (sólo para el acceso mediante BOP, Basic Operator Panel)

Indica el grupo funcional al que pertenece el parámetro. El grupo de parámetros deseado se puede ajustar mediante p0004.

Nota:

El parámetro p0004 es específico de la CU (se encuentra en la Control Unit).

Unidad, grupo de unidades y selección de unidad

La unidad predeterminada de un parámetro se indica entre corchetes detrás de los valores de "Mín.", "Máx." y "Ajuste de fábrica".

En los parámetros con unidad conmutable, en "Grupo de unidades" se indica el grupo al que pertenece el parámetro y en "Selección de unidad" se indica el parámetro con el que se puede conmutar la unidad.

Ejemplo:

Grupo de unidades: 7_1, selección de unidad: p0505

El parámetro pertenece al grupo de unidades 7_1, y la unidad se puede conmutar mediante p0505.

Nota:

Encontrará información detallada sobre el cambio de unidad en la siguiente bibliografía:

Bibliografía: /FH1/	Manual de funciones de accionamiento de SINAMICS S120
Bibliografía: /BA3/	Instrucciones de servicio de SINAMICS S150

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A continuación se enumeran todos los grupos de unidades que pueden aparecer y la selección de unidad posible.

Tabla 1-3 Grupos de unidades (p0100)

Grupo de unidades	Selección de unidad con p0100 =		Magnitud de referencia con %
	0	1	
7_4	Nm	lbf ft	-
8_4	N	lbf	-
14_2	W	HP	-
14_6	kW	HP	-
25_1	kgm^2	$lb\ ft^2$	-
27_1	kg	lb	-
28_1	Nm/A	lbf ft/A	-
29_1	N/Aef	lbf/Aef	-
30_1	m	ft	-

Tabla 1-4 Grupos de unidades (p0349)

Grupo de unidades	Selección de unidad con p0349 =		Magnitud de referencia con %
	1	2	
15_1	mH	%	$\frac{1000 \cdot p0304}{2 \cdot \pi \cdot \sqrt{3} \cdot p0305 \cdot p0310}$
16_1	Ohmios	%	$\frac{p0304}{\sqrt{3} \cdot p0305}$

Tabla 1-5 Grupos de unidades (p0505)

Grupo de unidades	Selección de unidad con p0505 =				Magnitud de referencia con %
	1	2	3	4	
2_1	Hz	%	Hz	%	p2000
2_2	kHz	%	kHz	%	p2000
3_1	1/min	%	1/min	%	p2000
4_1	m/min	%	ft/min	%	p2000
4_2	m/min	m/min	ft/min	ft/min	-
5_1	Vef	%	Vef	%	p2001
5_2	V	%	V	%	p2001
5_3	V	%	V	%	p2001
6_1	mAef	%	mAef	%	p2002
6_2	Aef	%	Aef	%	p2002

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 1-5 Grupos de unidades (p0505), continuación

Grupo de unidades	Selección de unidad con p0505 =				Magnitud de referencia con %
	1	2	3	4	
6_3	mA	%	mA	%	p2002
6_4	A	%	A	%	p2002
6_5	A	%	A	%	p2002
7_1	Nm	%	lbf ft	%	p2003
7_2	Nm	Nm	lbf ft	lbf ft	-
7_3	Nm	%	lbf ft	%	1.0
8_1	N	%	lbf	%	p2003
8_2	N	N	lbf	lbf	-
8_3	N	%	lbf	%	1.0
14_1	W	%	HP	%	r2004 (accionamiento)
14_3	W	%	HP	%	r2004 (alimentación)
14_4	W	%	HP	%	r2004 (accionamiento)
14_5	kW	%	HP	%	r2004 (accionamiento)
14_7	kW	%	HP	%	r2004 (alimentación)
14_8	kW	%	HP	%	r2004 (accionamiento)
14_9	W	W	HP	HP	-
14_10	kW	kW	HP	HP	-
14_11	var	%	var	%	r2004
14_12	kvar	%	kvar	%	r2004
17_1	Nms/rad	%	lbf ft s/rad	%	p2000/p2003
18_1	V/A	%	V/A	%	p2002/p2001
19_1	A/V	%	A/V	%	p2001/p2002
21_1	°C	°C	°F	°F	
21_2	K	K	°F	°F	-
22_1	m/s^2	m/s^2	ft/s^2	ft/s^2	-
22_2	m/s^2	%	ft/s^2	%	p2007
23_1	Vef s/m	Vef s/m	Vef s/ft	Vef s/ft	-
24_1	Ns/m	Ns/m	lbf s/ft	lbf s/ft	-
24_2	Ns/m	%	lbf s/ft	%	p2000/p2003
26_1	m/s^3	m/s^3	ft/s^3	ft/s^3	-
39_1	$1/s^2$	%	$1/s^2$	%	p2007

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 1-6 Grupo de unidades (p0595)

Grupo de unidades	Selección de unidad con p0595 =		Magnitud de referencia con %
	Valor	Unidad	
9_1	Los valores ajustables y las unidades tecnológicas se representan en p0595 (Ver apartado 1.2).		

Valores de parámetro

Mín. Valor mínimo del parámetro [unidad]

Máx. Valor máximo del parámetro [unidad]

Ajuste de fábrica Valor a la entrega [unidad]

Durante la primera puesta en marcha puede que esté visible otro valor en determinados parámetros (p. ej., p1800).
Motivo:
El ajuste de estos parámetros depende del entorno en el que funcione la Control Unit (p. ej., depende del tipo de equipo, de la macro o de la etapa de potencia).

Nota:

Para SINAMICS G150/G130/S150 las macros y su configuración están documentadas en la siguiente bibliografía:

Bibliografía: /BAx/ x = 1, 2, 3
SINAMICS G150/G130/S150 Instrucciones de servicio

No en motor tipo

Indica en qué tipo de motor este parámetro carece de significado.

ASM: Motor asíncrono

FEM: Motor síncrono con excitación independiente

PEM: Motor síncrono con excitación por imanes permanentes

REL: Motor de reluctancia/motor SIEMOSYN

Normalización

Indica la magnitud de referencia con la que se convierte automáticamente un valor de señal en una interconexión BICO.

Las magnitudes de referencia son las siguientes:

- p2000 ... p2007: Velocidad de referencia, tensión de referencia, etc.
- PERCENT: 1.0 = 100 %
- 4000H: 4000 hex = 100 %

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Lista de experto

Indica si este parámetro está presente, dentro del software de puesta en marcha, en la lista de experto de los objetos de accionamiento indicados.

1: Parámetro presente en la lista de experto.

0: Parámetro no presente en la lista de experto.

Atención:

La responsabilidad por el uso de parámetros identificados con "Lista de experto: 0" (parámetros no presentes en lista de experto) recae exclusivamente en el usuario.

Estos parámetros y su funcionalidad no han sido probados y tampoco existe documentación de usuario detallada relativa a los mismos (p.ej. descripción de funciones). Además, para estos parámetros no está garantizada la asistencia por parte de nuestro servicio técnico (hotline).

Descripción

Aclaraciones sobre la función de un parámetro.

Valores

Enumeración de los valores posibles de un parámetro.

Sugerencia

Indicaciones sobre los ajustes recomendados.

Índice

En los parámetros con índice se indica el nombre y el significado de cada índice.

Para los valores del parámetro (mínimo, máximo y ajuste de fábrica) se aplica lo siguiente en el caso de los parámetros ajustables indexados:

- Valores mínimo y máximo:

  El rango de ajuste y la unidad son válidos para todos los índices.

- Ajuste de fábrica:

  Si todos los índices tienen el mismo ajuste de fábrica, se indicará de forma representativa el índice 0 con unidad.

  Si los índices tienen ajustes de fábrica distintos, se enumerarán todos los índices, cada uno con su unidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits

En los parámetros con campos (matrices) de bits se indican los siguientes datos para cada bit:

- Número de bit y nombre de señal
- Significado con estado de señal 0 y 1
- Esquema de funciones (opcional)

  La señal se representa en este esquema de funciones.

Dependencia

Condiciones que se deben cumplir en relación con este parámetro. También se indican las repercusiones especiales de este parámetro sobre otros o viceversa.

Véase también: Lista de otros parámetros que también se deben tener en cuenta.

Consignas de seguridad

Información importante que debe tenerse en cuenta para evitar lesiones físicas y daños materiales.

Información que debe tenerse en cuenta para evitar problemas.

Información que puede ser de utilidad para el usuario.

Peligro Al principio de este manual se ofrece una descripción de esta consigna de seguridad (ver **Consignas de seguridad**).

Alarma Al principio de este manual se ofrece una descripción de esta consigna de seguridad (ver **Consignas de seguridad**).

Precaución Al principio de este manual se ofrece una descripción de esta consigna de seguridad (ver **Consignas de seguridad**).

Precaución Al principio de este manual se ofrece una descripción de esta consigna de seguridad (ver **Consignas de seguridad**).

Atención Al principio de este manual se ofrece una descripción de esta consigna de seguridad (ver **Consignas de seguridad**).

Nota Información que puede ser de utilidad para el usuario.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

1.1.2 Rangos numéricos para parámetros

Nota:

Los rangos numéricos siguientes ofrecen una sinopsis de todos los parámetros disponibles para la familia de accionamientos SINAMICS.

Los parámetros del producto descrito en el presente manual de listas se relacionan con detalle en el apartado 1.2.

Los parámetros están divididos en los siguientes rangos numéricos:

Tabla 1-7 Rangos numéricos para SINAMICS

Rango		Descripción
De	a	
0000	0099	Visualización y manejo
0100	0199	Puesta en marcha
0200	0299	Etapa de potencia
0300	0399	motor
0400	0499	Encóder
0500	0599	Tecnología y unidades, datos específicos del motor, detectores
0600	0699	Vigilancia térmica, intensidad máxima, horas de servicio, datos del motor, detector central
0700	0799	Bornes de la Control Unit, hembrillas de medida
0800	0839	Juegos de datos CDS, DDS, conmutación de motor
0840	0879	Secuenciador (p. ej., fuente de señal para CON/DES1)
0880	0899	ESR, estacionar, palabras de mando y de estado
0900	0999	PROFIBUS/PROFIdrive
1000	1199	Canal de consigna (p. ej. generador de rampa)
1200	1299	Funciones (p. ej., freno de mantenimiento del motor)
1300	1399	Control por U/f
1400	1799	Regulación
1800	1899	Etapa mando
1900	1999	Identificación de la etapa de potencia y del motor
2000	2009	Valores de referencia
2010	2099	Comunicación (bus de campo)
2100	2139	Fallos y alarmas
2140	2199	Señales y vigilancias
2200	2359	Regulador tecnológico

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 1-7 Rangos numéricos para SINAMICS, continuación

Rango		Descripción
De	a	
2360	2399	Secuenciado, hibernación
2500	2699	Regulación de posición (LR) y posicionamiento simple (PosS/EPOS)
2700	2719	Indicación de valores de referencia
2720	2729	Reductor de carga
2800	2819	Funciones lógicas
2900	2930	Valores fijos (p. ej., porcentaje, par)
3000	3099	Resultados identificación del motor
3100	3109	Reloj de tiempo real (RTC)
3110	3199	Fallos y alarmas
3200	3299	Señales y vigilancias
3400	3659	Alimentación regulación
3660	3699	Voltage Sensing Module (VSM), Braking Module interno
3700	3779	Advanced Positioning Control (APC)
3780	3819	Sincronización
3820	3849	Característica de fricción
3850	3899	Funciones (p. ej., estátor largo)
3900	3999	Administración
4000	4599	Terminal Board, Terminal Module (p. ej., TB30, TM31)
4600	4699	Sensor Module
4700	4799	Trace
4800	4849	Generador de funciones
4950	4999	Aplicación OA
5000	5169	Electrohusillo
5400	5499	Regulación de estatismo de red (p. ej. generador de señal)
5500	5599	Respaldo de red dinámico (solar)
5900	6999	SINAMICS GM/SM/GL/SL
7000	7499	Conexión en paralelo de etapas de potencia
7500	7599	SINAMICS SM120
7700	7729	Avisos externos
7770	7789	NVRAM, parámetros de sistema
7800	7839	Parámetros de lectura/escritura EEPROM
7840	8399	Parámetros internos del sistema
8400	8449	Reloj de tiempo real (RTC)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 1-7 Rangos numéricos para SINAMICS, continuación

Rango		Descripción
De	a	
8500	8599	Gestión de datos y macros
8600	8799	Bus CAN
8800	8899	Communication Board Ethernet (CBE), PROFIdrive
8900	8999	Industrial Ethernet, PROFINET, CBE20
9000	9299	Topología
9300	9399	Safety Integrated
9400	9499	Coherencia y almacenamiento de parámetros
9500	9899	Safety Integrated
9900	9949	Topología
9950	9999	Diagnóstico interno
10000	10199	Safety Integrated
11000	11299	Regulador tecnológico libre 0, 1, 2
20000	20999	Bloques de función libres (FBLOCKS)
21000	25999	Drive Control Chart (DCC)
50000	53999	SINAMICS DC MASTER (regulación de corriente continua)
61000	61001	PROFINET

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

1.2 Lista de parámetros

Product: SINAMICS S120/S150, Version: 4402100, Language: esp
Objects: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

r0002 Alimentación Indicador de estado / INF Ind_estado

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado de la unidad de alimentación

Valor:
0: Servicio - Habilitar todo
21: Listo servicio - Poner a "1" "Habilitar servicio" (p0852)
31: Listo conexión - Precarga en curso (p0857)
32: Listo conexión - Poner a "0/1" "CON/DES1" (p0840)
35: Bloqueo conexión - Realizar primera puesta marcha (p0010)
41: Bloqueo conexión - Poner a "0" "CON/DES1" (p0840)
42: Bloqueo conexión - Poner a "1" "CO/DES2" (p0844, p0845)
44: Bloqueo conexión- Alimentar con 24 V borne EP (hardware)
45: Bloqueo conexión - Eliminar causa fallo, confirmar fallo
46: Bloqueo conexión - Finalizar modo PeM (p0009, p0010)
60: Alimentación desactivada/no operativa
70: Inicialización
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Dependencia: Ver también: r0046

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

Nota: CO: Condición operativa
EP: Enable Pulses (habilitación de impulsos)
PeM: Puesta en marcha

r0002 Alimentación Indicador de estado / INF Ind_estado

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado de la unidad de alimentación

Valor:
0: Servicio - Habilitar todo
31: Listo conexión - Precarga en curso (p0857)
32: Listo conexión - Poner a "0/1" "CON/DES1" (p0840)
35: Bloqueo conexión - Realizar primera puesta marcha (p0010)
41: Bloqueo conexión - Poner a "0" "CON/DES1" (p0840)
42: Bloqueo conexión - Poner a "1" "CO/DES2" (p0844, p0845)
44: Bloqueo conexión- Alimentar con 24 V borne EP (hardware)
45: Bloqueo conexión - Eliminar causa fallo, confirmar fallo
46: Bloqueo conexión - Finalizar modo PeM (p0009, p0010)
60: Alimentación desactivada/no operativa
70: Inicialización
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Dependencia: Ver también: r0046

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: CO: Condición operativa
PeM: Puesta en marcha

r0002 Control Unit Indicador de estado / CU Ind_estado

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	117	-

Descripción: Indicador de estado para la Control Unit (CU).

Valor:
0: Servicio
10: Listo p/ servicio
20: Esperar arranque
25: Esperar actualización automática de FW Componentes DRIVE-CLiQ
31: Software de puesta en marcha Descarga activa
33: Eliminar/confirmar error de topología
34: Terminar modo de puesta en marcha
35: Realizar primera puesta en marcha
70: Inicialización
80: Reseteo activo
99: Error SW interno
101: Especificar topología
111: Insertar objeto de accionamiento
112: Borrar objeto de accionamiento
113: Modificar número de objeto de accionamiento
114: Modificar número de componente
115: Realizar descarga de parámetros
117: Borrar componente

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

r0002 Encóder DO Indicador de estado / Enc DO Ind_estado

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para un objeto de accionamiento encóder.

Valor:
0: Encóder en régimen cíclico
35: Realizar primera puesta marcha (p0010)
45: Eliminar causa fallo, confirmar fallo
46: Finalizar modo PeM (p0009, p0010)
60: Encóder desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0002 DRIVE-CLiQ Hub Module Indicador de estado / Hub Ind_estado

HUB	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el DRIVE-CLiQ Hub Module.

Valor:
0: Módulo en régimen cíclico
40: Módulo no en régimen cíclico
50: Alarma
60: Error
70: Inicialización
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

r0002 Accto Indicador de estado / Accto Ind_estado

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el accionamiento.

Valor:
0: Servicio - Habilitar todo
10: Servicio - Poner a "1" "Habilitar consigna" (p1142, p1152)
11: Servicio - Poner a "1" "Habilitar regulador velocidad" (p0856)
12: Servicio- GdR congelado, poner a "1" "Iniciar GdR" (p1141)
13: Servicio - Poner a "1" "Habilitar GdR" (p1140)
14: Servicio - IDMot, excitación o freno abriendo, SS2, SOS
15: Servicio - Abrir freno (p1215)
16: Servicio - Anular frenado con DES1 poniendo a "1" "CON/DES1"
17: Servicio - Frenado con DES3 sólo interrumpible con DES2
18: Servicio - Frenado con fallo, eliminar fallo, confirmar
19: Serv. - Cortocircuito induc/freno iny DC activo (p1230, p1231)
21: Listo servicio - Poner a "1" "Habilitar servicio" (p0852)
22: Listo servicio - Desmagnetización en curso (p0347)
23: Listo servicio - Poner a "1" "Alimentación Servicio" (p0864)
31: Listo conexión - Poner a "0/1" "CON/DES1" (p0840)
35: Bloqueo conexión - Realizar primera puesta marcha (p0010)
41: Bloqueo conexión - Poner a "0" "CON/DES1" (p0840)
42: Bloqueo conexión - Poner a "1" "CO/DES2" (p0844, p0845)
43: Bloqueo conexión - Poner a "1" "CO/DES3" (p0848, p0849)
44: Bloqueo conexión- Alimentar con 24 V borne EP (hardware)
45: Bloqueo conexión - Eliminar fallo, confirmar fallo, STO
46: Bloqueo conexión - Finalizar modo PeM (p0009, p0010)
60: Objeto de accionamiento desactivado/no operativo
70: Inicialización
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Dependencia: Ver también: r0046

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: CO: Condición operativa
EP: Enable Pulses (habilitación de impulsos)
GdR: Generador de rampa
PeM: Puesta en marcha
IDMot: Identificación de datos del motor
SS2: Safe Stop 2 (parada segura 2)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
STO: Safe Torque Off (par desconectado con seguridad)

r0002 TB30 Indicador de estado / TB30 Ind_estado

TB30

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el Terminal Board 30 (TB30).

Valor:
0: Módulo en régimen cíclico
40: Módulo no en régimen cíclico
60: Error
70: Inicialización
80: Reseteo activo
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

r0002 TM120 Indicador de estado / TM120 Ind_estado

TM120

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el Terminal Module 120 (TM120).

Valor:
0: Módulo en régimen cíclico
40: Módulo no en régimen cíclico
50: Alarma
60: Error
70: Inicialización
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

r0002 TM15 Indicador de estado / TM15 Ind_estado

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el Terminal Module 15 (TM15).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Módulo en régimen cíclico
40: Módulo no en régimen cíclico
50: Alarma
60: Error
70: Inicialización
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

r0002 TM15DI/DO Indicador de estado / TM15D Ind_estado

TM15DI_DO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el Terminal Module 15 (TM15).

Valor:
0: Módulo en régimen cíclico
40: Módulo no en régimen cíclico
50: Alarma
60: Error
70: Inicialización
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

r0002 TM17 Indicador de estado / TM17 Ind_estado

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el Terminal Module 17 (TM17).

Valor:
0: Módulo en régimen cíclico
40: Módulo no en régimen cíclico
50: Alarma
60: Error
70: Inicialización
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

r0002 TM31 Indicador de estado / TM31 Ind_estado

TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el Terminal Module 31 (TM31).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Módulo en régimen cíclico
40: Módulo no en régimen cíclico
50: Alarma
60: Error
70: Inicialización
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

r0002 TM41 Indicador de estado / TM41 Ind_estado

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el Terminal Module 41 (TM41).

Valor:
0: Servicio - Habilitar todo
10: Servicio - Poner a "1" "Habilitar consigna" (p1142)
12: Servicio- GdR congelado, poner a "1" "Iniciar GdR" (p1141)
13: Servicio - Poner a "1" "Habilitar GdR" (p1140)
18: Servicio - Frenado con fallo, eliminar fallo, confirmar
21: Listo servicio - Poner a "1" "Habilitar servicio" (p0852)
31: Listo conexión - Poner a "0/1" "CON/DES1" (p0840)
41: Bloqueo conexión - Poner a "1/0" "CON/DES1" (p0840)
42: Bloqueo conexión - Poner a "1" "CO/DES2" (p0844)
43: Bloqueo conexión - Poner a "1" "CO/DES3" (p0848)
45: Bloqueo conexión - Eliminar causa fallo, confirmar fallo
46: Bloqueo conexión - Finalizar modo PeM (p0009, p0010)
70: Inicialización
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

Atención: Si faltan varias habilitaciones se visualiza el valor correspondiente con el número más alto.

Nota: CO: Condición operativa
GdR: Generador de rampa
PeM: Puesta en marcha

r0002 TM54F Indicador de estado / TM54F Ind_estado

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	250	-

Descripción: Indicador de estado para el Terminal Module 54F (TM54F).

Valor:
0: Módulo en régimen cíclico
40: Módulo no en régimen cíclico
50: Alarma
60: Error
70: Inicialización
120: Módulo desactivado
200: Esperar arranque/arranque parcial
250: Equipo señaliza error de topología

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0003 BOP Nivel acceso / BOP Nivel_acc

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1, U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	4	1

Descripción: Ajusta el nivel de acceso para la lectura y la escritura de parámetros desde Basic Operator Panel (BOP).

Valor:
1: Estándar
2: Avanzado
3: Experto
4: Servicio técnico

Nota: Nivel de acceso 0 (definido por usuario):

Parámetro de la lista definida por el usuario (p0013). A partir de la versión de firmware 2.6 ya no se utiliza (p0016).

Nivel de acceso 1 (estándar):

Parámetro para las posibilidades de mando más simples (p. ej. p1120 = Gen. Rampas Tiempo aceleración).

Nivel de acceso 2 (avanzado):

Parámetro para modificar las funciones básicas del equipo.

Nivel de acceso 3 (experto):

Para este parámetro se requieren conocimientos de experto (p. ej. parametrización usando BICO).

Nivel de acceso 4 (Service):

Para este parámetro se requiere entrar una contraseña (p3950) al efecto por parte de personal de servicio técnico autorizado.

p0004 BOP Filtro visual. / BOP Filtro_vis

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	99	0

Descripción: Ajusta el filtro de visualización de parámetros en Basic Operator Panel (BOP).

Valor:
0: Todos parámetros
1: Indicad., señales
2: Etapa de potencia
3: Motor
4: Encóder/enc. pos
5: Tecnología/Unidades
7: Entradas/salidas digitales, órdenes de mando, secuenciador
8: Entradas/salidas analógicas
10: Canal de consigna/GdR
12: Funciones
13: Control por U/f
14: Regulación
15: Juegos de datos
17: Posicionador simple
18: Etapa mando
19: Identificación del motor
20: Comunicación
21: Fallos, alarmas, vigilancias
25: Regulac posición

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

28: Bloques de función libres
47: Trace y generador de funciones
50: Parámetros OA
90: Topología
95: Safety Integrated
98: Juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS)
99: Juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS)

Dependencia: Ver también: p0003

Atención: El filtro de visualización mediante p0004 ofrece sólo con p0009 y p0010 = 0 un filtrado y visualización exactos de los parámetros correspondientes.

Nota: Para el filtro de visualización mediante p0004 es también importante el nivel de acceso ajustado mediante p0003.

Ejemplos (suponiendo que: p0009 = p0010 = 0):

p0003 = 1, p0004 = 3

--> Sólo se visualizan los parámetros para el motor con nivel de acceso 1.

p0003 = 2, p0004 = 3

--> Sólo se visualizan los parámetros para el motor con nivel de acceso 1 y 2.

p0005[0...1] BOP Pantalla normal Selección / BOP Pant_norm Sel

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	[0] 2
		[1] 0

Descripción: Ajusta los números e índices de parámetros a visualizar con p0006 = 2, 4 para el Basic Operator Panel (BOP).

Ejemplos para el objeto de accionamiento SERVO:

p0005[0] = 21, p0005[1] = 0: Velocidad real filtrada (r0021)

p0005[0] = 25, p0005[1] = 0: Tensión de salida filtrada (r0025)

Índice: [0] = Número parámetro
[1] = Índice parámetro

Dependencia: Ver también: p0006

Nota: Procedimiento:

1.

En el índice 0 debe ajustarse el número de parámetro que se desea visualizar. Sólo es posible ajustar parámetros de observación (de sólo lectura) que existan también para el objeto de accionamiento actual.

Si el número de parámetro ajustado no está indexado o si en el índice 1 hay un índice que está fuera del rango válido del parámetro ajustado, se ajusta el índice 1 automáticamente a 0.

2.

En el índice 1 debe ajustarse el índice que corresponde al parámetro ajustado en el índice 0. Las modificaciones permitidas en el índice 1 dependen siempre del número de parámetro ajustado en el índice 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0006 BOP Pantalla normal Modo / BOP Pant_norm Modo

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4	4

Descripción: Ajusta el modo de la pantalla normal en Basic Operator Panel (BOP) y Advanced Operator Panel (AOP) en los estados operativos "Listo para conexión" y "Servicio".

Valor:
0: Servicio --> r0021, si no r0020 <--> r0021
1: Servicio --> r0021, si no r0020
2: Servicio --> p0005, si no p0005 <--> r0020
3: Servicio --> r0002, si no r0002 <--> r0020
4: p0005

Dependencia: Ver también: p0005

Nota: El modo 0 ... 3 sólo puede seleccionarse si también existen r0020, r0021 en el objeto de accionamiento.
El modo 4 está disponible para todos los objetos de accionamiento.

p0006 BOP Pantalla normal Modo / BOP Pant_norm Modo

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
4	4	4

Descripción: Ajusta el modo de la pantalla normal en Basic Operator Panel (BOP) y Advanced Operator Panel (AOP) en los estados operativos "Listo para conexión" y "Servicio".

Valor:
4: p0005

Dependencia: Ver también: p0005

Nota: El modo 0 ... 3 sólo puede seleccionarse si también existen r0020, r0021 en el objeto de accionamiento.
El modo 4 está disponible para todos los objetos de accionamiento.

p0007 BOP Retroiluminación / BOP Retroilumin

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [s]	2000 [s]	0 [s]

Descripción: Ajusta la temporización hasta la desconexión de la retroiluminación del Basic Operator Panel (BOP).
Si no se pulsa ninguna tecla la retroiluminación se desconecta automáticamente una vez que transcurre este tiempo.

Nota: p0007 = 0: Retroiluminación siempre conectada (ajuste de fábrica).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0008 BOP Objeto de accionamiento tras arranque / BOP DO tras arranq

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	65535	1

Descripción: Ajusta el objeto de accionamiento deseado que está activo directamente tras el arranque en el Basic Operator Panel (BOP).

Nota: El valor de p0008 inicializa el display de la parte superior izquierda del Basic Operator Panel (BOP) tras el arranque.

El objeto de accionamiento Control Unit se selecciona con el valor 1.

p0009 Puesta en marcha del equipo Filtro de parámetros / PeM equip filt_par

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	10000	1

Descripción: Ajusta la puesta en marcha base de equipos y accionamientos.

Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.

Valor:
0: Listo
1: Configuración de equipos
2: Definición tipo de accionamiento/módulo de función
3: Configuración base del accionamiento
4: Configuración base de juego de datos
29: Descarga equipos
30: Reset parámetros
50: Configuración de aplicaciones OA
55: Instalación de aplicaciones OA
101: Especificación de topología
111: Insertar objeto de accionamiento
112: Borrar objeto de accionamiento
113: Modificar número de objeto de accionamiento
114: Modificar número de componente
115: Descarga de parámetros
117: Borrar componente
10000: Listo (asíncrono)

Atención: Con p0009 = 10000 es aplicable:

Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Los accionamientos sólo pueden conectarse fuera de la rutina de puesta en marcha de equipos (habilitación del ondulador). Para ello debe ser p0009 = 0 (Listo) y los diferentes objetos de accionamiento deberán estar ya puestos en marcha (ver p0010).

p0009 = 1: Configuración de componentes

En la primera puesta en marcha del equipo éste se encuentra tras el arranque en el estado "Configuración de equipos". Para iniciar la primera puesta en marcha automática interna de equipos deberá ajustarse p0009 = 0 (Listo) una vez que se haya transferido el identificador de la topología real (r0098) al identificador de la topología teórica (p0099). Para ello basta con ajustar un único valor de índice de p0099[x] igual a r0098[x]. Hasta que no se acabe la puesta en marcha del equipo no es posible modificar ningún otro parámetro. Una vez ejecutada la primera puesta en marcha, en este estado pueden adaptarse otros parámetros básicos de la configuración (p. ej. tiempo de muestreo base en p0110).

p0009 = 2: Definición tipo de accionamiento / módulo de función

En este estado se pueden modificar o seleccionar los tipos de objeto de accionamiento y/o los módulos de función para objetos de accionamiento individuales. Además se pueden ajustar el tipo de objeto de accionamiento con l parámetro p0107[0...15] y el módulo de función con el p0108[0...15] (ver p0101[0...15])..

p0009 = 3: Configuración base del accionamiento

Tras la primera puesta en marcha de la unidad, en este estado pueden realizarse cambios básicos para determinados objetos de accionamiento (p. ej. tiempos de muestreo p0111, p0112, p0115 y cantidad de juegos de datos p0120, p0130, p0140, p0170, p0180).

p0009 = 4: Configuración de base de datos

Tras la primera puesta en marcha del equipo, en este estado pueden realizarse cambios en los diferentes objetos de accionamiento relativos a la asignación de componentes (p0121, p0131, p0141, p0151, p0161) a los diferentes juegos de datos y la asignación de la etapa de potencia, motor y encóder a los juegos de datos de accionamiento (p0185, ...).

p0009 = 29: Descarga de equipos

Si la descarga se hace usando la herramienta de puesta en marcha el equipo se pasa automáticamente a este estado. Tras acabar la descarga se ajusta automáticamente p0009 = 0 (Listo). Se impide el ajuste manual de p0009 a este valor.

p0009 = 30: Reseteo de parámetros

Para pasar todo el equipo de nuevo al estado "primera puesta en marcha" o para cargar los parámetros guardados con p0977, lo primero que hay que hacer es ajustar p0009 a este valor. Seguidamente es posible cambiar p0976 al valor deseado.

p0009 = 50: Configuración de aplicaciones OA

Tras la primera puesta en marcha del equipo, en este estado pueden realizarse cambios en los diferentes objetos de accionamiento relativos a la actividad (p4956) de las aplicaciones OA.

p0009 = 55: Instalación de aplicaciones OA

En este estado pueden instalarse o desinstalarse aplicaciones OA.

p0009 = 101: Especificación de la topología

En este estado puede especificarse la topología teórica de DRIVE-CLiQ a través de p9902 y p9903.

p0009 = 111: Insertar objeto de accionamiento

Este estado permite insertar nuevos objetos de accionamiento a través de p9911.

p0009 = 112: Borrar objeto de accionamiento

Tras la primera puesta en marcha del equipo, este estado permite borrar objetos de accionamiento ya existentes a través de p9912.

p0009 = 113: Modificar número de objeto de accionamiento

Tras la primera puesta en marcha del equipo, este estado permite modificar los números de objetos de accionamiento disponibles a través de p9913.

p0009 = 114: Modificar número de componente

Tras la primera puesta en marcha del equipo, este estado permite modificar los números de componentes disponibles a través de p9914.

p0009 = 115: Descarga de parámetros

Este estado permite la puesta en marcha completa de equipos y accionamientos a través de servicios de parámetros.

p0009 = 117: Borrar componente

Tras la primera puesta en marcha del equipo, este estado permite borrar componentes a través de p9917.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0010 Alimentación Puesta en marcha Filtro de parámetros / INF PeM Filt_par

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	1

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de una alimentación.

Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.

Valor:
0: Listo
1: Puesta en marcha rápida
2: Puesta en marcha de etapa de potencia
5: Aplicación tecnológica/Unidades
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Nota: El accionamiento sólo puede conectarse fuera de la rutina de puesta en marcha del mismo (habilitación del ondulador). Para ello este parámetro debe estar a 0.

Al acabar la puesta en marcha rápida, si p3900 es diferente a 0, entonces este parámetro se resetea automáticamente a 0.

Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 Encóder DO Puesta en marcha Filtro de parámetros / EncDO PeM Filt_par

ENCODER

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un objeto de accionamiento encóder.

Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.

Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
4: Puesta en marcha de encóder
5: Aplicación tecnológica/Unidades
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Nota: Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 Accto Puesta en marcha Filtro de parámetros / PeM accto filt_par

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2800, 2846
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	10000	1

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un accionamiento.

Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Listo
1: Puesta en marcha rápida
2: Puesta en marcha de etapa de potencia
3: Puesta en marcha de motor
4: Puesta en marcha de encóder
5: Aplicación tecnológica/Unidades
15: Juegos de datos
17: Puesta en marcha posicionamiento sencillo
25: Puesta en marcha de la regulación de posición
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros
95: Safety Integrated Puesta en marcha
10000: Listo con respuesta inmediata

Atención: Con p0010 = 10000 es aplicable:

Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El accionamiento sólo puede conectarse fuera de la rutina de puesta en marcha del mismo (habilitación del ondulador). Para ello este parámetro debe estar a 0.

Al setear p3900 distinto de 0, se finaliza la puesta en marcha rápida y este parámetro se pone automáticamente a 0.

Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 = 10000 corresponde a p0010 = 0. A diferencia de p0010 = 0, el cambio en los parámetros se aplica inmediatamente y los cálculos se realizan en la tarea de fondo. Mientras los cálculos están en curso, quedan bloqueados otros cambios en los parámetros.

p0010 TB30 Puesta en marcha Filtro de parámetros / TB30 PeM Filt_par

TB30

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un Terminal Board 30 (TB30).

Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.

Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Dependencia: Ver también: p0970

Nota: Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 TM120 Puesta en marcha Filtro de parámetros / TM120 PeM Filt_par

TM120

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un Terminal Module 120 (TM120).

Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.

Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Dependencia: Ver también: p0970

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Sólo son posibles los valores siguientes: p0010 = 0, 30
Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 TM15 Puesta en marcha Filtro de parámetros / TM15 PeM Filt_par

TM15

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un Terminal Module 15 (TM15).
Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.
Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Dependencia: Ver también: p0970

Nota: Sólo son posibles los valores siguientes: p0010 = 0, 30
Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 TM15DI/DO Puesta en marcha Filtro de parámetros / TM15D PeM Filt_par

TM15DI_DO

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un Terminal Module 15 (TM15).
Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.
Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Dependencia: Ver también: p0970

Nota: Sólo son posibles los valores siguientes: p0010 = 0, 30
Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 TM17 Puesta en marcha Filtro de parámetros / TM17 PeM Filt_par

TM17

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un Terminal Module 17 (TM17).
Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.
Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Dependencia: Ver también: p0970

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Sólo son posibles los valores siguientes: p0010 = 0, 30
Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 TM31 Puesta en marcha Filtro de parámetros / TM31 PeM Filt_par

TM31

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un Terminal Module 31 (TM31).
Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.
Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Dependencia: Ver también: p0970

Nota: Sólo son posibles los valores siguientes: p0010 = 0, 30
Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 TM41 Puesta en marcha Filtro de parámetros / TM41 PeM Filt_par

TM41

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	30	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un Terminal Module 41 (TM41).
Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.
Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
4: Puesta en marcha de encóder
5: Aplicación tecnológica/Unidades
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros

Dependencia: Ver también: p0970

Nota: Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0010 TM54F Puesta en marcha Filtro de parámetros / TM54F PeM Filt_par

TM54F_MA

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2847
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	95	0

Descripción: Ajusta el filtro de parámetros para la puesta en marcha de un Terminal Module 54F (TM54F).
Ajustando adecuadamente este parámetro se filtran aquellos parámetros modificables durante la puesta en marcha.
Para el panel BOP este ajuste determina también el filtro para accesos en lectura.

Valor:
0: Listo
29: Sólo Siemens
30: Reset parámetros
95: Safety Integrated Puesta en marcha

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0970
Nota: Forma de proceder para "Resetear parámetros": ajustar p0010 = 30 y p0970 = 1.

p0011 BOP Clave Entrada (p0013) / BOP Clave Entr p13

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	0

Descripción: Ajusta la clave o contraseña para el Basic Operator Panel (BOP).
Dependencia: Ver también: p0012, p0013

p0012 BOP Clave Confirmación (p0013) / BOP Clave Conf p13

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	0

Descripción: Confirmación de la clave o contraseña para el Basic Operator Panel (BOP).
Dependencia: Ver también: p0011, p0013

p0013[0...49] BOP Lista definida por usuario / BOP Lista

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	0

Descripción: Ajusta los parámetros deseados para leer y escribir desde el Basic Operator Panel (BOP).
Activación:
1. p0003 = 3 (Experto).
2. p0013[0...49] = Número de parámetro deseado.
3. Dado el caso p0011 = entrar la clave para evitar la desactivación no autorizada.
4. p0016 = 1 --> Activa la lista definida por el usuario ajustada.

Desactivación/Cambio:
1. p0003 = 3 (Experto).
2. Dado el caso p0012 = p0011 para estar autorizado para cambiar o desactivar la lista.
3. Dado el caso p0013[0...49] = Número de parámetro deseado.
4. p0016 = 1 --> Activa la lista definida por el usuario cambiada.
5. p0003 = 0 --> Desactiva la lista definida por el usuario.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0009, p0011, p0012, p0976

Nota: Los parámetros siguientes son siempre accesibles en escritura y lectura en el objeto de accionamiento Control Unit:

- p0003 (nivel de acceso)
- p0009 (puesta en marcha del equipo Filtro de parámetros)
- p0012 (BOP Clave Confirmación (p0013))

Para la lista definida por el usuario es aplicable:

- La protección por clave existe sólo en el objeto de accionamiento Control Unit y es válida para todos los objetos de accionamiento.
- p0013 no puede, en todos los objetos de accionamiento, incluirse en la lista definida por el usuario.
- p0003, p0009, p0011, p0012, p0976 no pueden incluirse en la lista definida por el usuario para el objeto de accionamiento Control Unit.
- La lista definida por el usuario puede borrarse y desactivarse por "Restablecer ajuste de fábrica".

El valor 0 significa: Entrada vacía.

p0015 Macro objeto de accto. / Macro DO

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15DI_DO, TM31, VECTOR

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 999999	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.

El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Ejemplo:

p0015 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: p0700, p1000, p1500, r8570

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Durante la Puesta en marcha rápida (p3900 == 1), ¡al escribir en parámetros del grupo QUICK_IBN no se señalizan posibles fallos !

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8570. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8570.

Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.

El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p0015 Macro unidad de accto. / Macro equipo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN

Modificable: C1	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 999999	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.

El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Ejemplo:

p0015 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: p0700, p1000, p1500, r8570

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8570. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8570.
Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p0015 Macro unidad de accto. / Macro equipo

CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	999999	1

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.
El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
Ejemplo:
p0015 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: p0700, p1000, p1500, r8570

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8570. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8570.
Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p0016 Activar lista definida por usuario BOP / Act lista usua BOP

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1, U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajuste para la activación/desactivación de la lista definida por el usuario para el Basic Operator Panel (BOP).
Si P0016 = 1, sólo se puede acceder a los parámetros de la lista de parámetros (p0013).

Valor:
0: Lista definida por usuario BOP desactivada
1: Lista definida por usuario BOP activada

Dependencia: Ver también: p0011, p0012, p0013

Nota: La lista definida por el usuario sólo puede desactivarse si p0011 = p0012.

r0018 Versión del firmware de la Control Unit / Versión FW CU

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4294967295	-

Descripción: Visualiza la versión del firmware de la Control Unit.

Dependencia: Ver también: r0128, r0148, r0158, r0197, r0198

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0019.0...14 CO/BO: Palabra de mando BOP / STW BOP

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9912
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando en el Basic Operator Panel (BOP).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON / DES (DES1)	CON	DES (DES1)	-
01	No hay parada natural / Parada natural (DES2)	Sin parada natural	Parada nat.(DES2)	-
02	No parada rápida / Parada rápida (DES3)	Sin parada rápida	Par. rápida (DES3)	-
07	Confirmar fallo (0 -> 1)	Sí	No	-
13	Subir potenciómetro motorizado	Sí	No	-
14	Bajar potenciómetro motorizado	Sí	No	-

r0020 Consigna de velocidad filtrada / n_cons filt.

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5020, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad de giro actual filtrada a la entrada del regulador de velocidad o la característica U/f (tras el interpolador).

Dependencia: Ver también: r0060

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La consigna de velocidad está disponible filtrada (r0020) y sin filtrar (r0060).

r0020 Consigna de velocidad lineal filtrada / v_cons filt.

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5020, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad actual filtrada a la entrada del regulador de velocidad o la característica U/f (tras el interpolador).

Dependencia: Ver también: r0060

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La consigna de velocidad está disponible filtrada (r0020) y sin filtrar (r0060).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0021 CO: Velocidad real filtrada / n_real filtrada

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 1680, 4710, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de giro real filtrada del motor.

Dependencia: Ver también: r0022, r0063

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La velocidad de giro real está disponible filtrada (r0021, r0022) y sin filtrar (r0063).

r0021 CO: Velocidad lineal real filtrada / v_real filt

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 1680, 4710, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad lineal real filtrada del motor.

Dependencia: Ver también: r0022, r0063

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La velocidad lineal real está disponible filtrada (r0021, r0022) y sin filtrar (r0063).

r0022 Valor real velocidad de giro 1/min filtrada / n_ist 1/min filtr

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 1680, 4710, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de giro real filtrada del motor.
r0022 es idéntico a r0021, pero su unidad es siempre 1/min y, al contrario que r0021, no es conmutable.

Dependencia: Ver también: r0021, r0063

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La velocidad de giro real está disponible filtrada (r0021, r0022) y sin filtrar (r0063).

r0022 Velocidad lineal real filtrada / v_real filt

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 1680, 4710, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad lineal real filtrada del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r0021, r0063

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La velocidad lineal real está disponible filtrada (r0021, r0022) y sin filtrar (r0063).

r0024 CO: Frecuencia de red filtrada / f_red filtrada

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia de red filtrada.

Dependencia: Ver también: r0066

Nota: Constante de tiempo de filtro = 300 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La frecuencia de red está disponible filtrada (r0024) y sin filtrar (r0066).
La frecuencia tiene signo positivo si las fases de red U, V y W se conectan en la secuencia correcta.
Resulta frecuencia con signo negativo cuando se permutan las 3 fases, lo que caracteriza campo giratorio en sentido negativo de la tensión de red trifásica.

r0024 Frecuencia de salida filtrada / f_sal filtrada

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1690, 5300, 5730, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia del convertidor filtrada.

Dependencia: Ver también: r0066

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La frecuencia de salida está disponible filtrada (r0024) y sin filtrar (r0066).

r0025[0...3] CO: Tensión de entrada filtrada / U_ent filtrada

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza las tensiones de entrada reales filtradas.

Índice:
[0] = Tensión en bornes de entrada de etapa de potencia del mod. red
[1] = Tensión en los VSM o en los bornes de entrada del filtro de red
[2] = Tensión de la fuente de tensión del modelo de red
[3] = Tensión filtrada de la fuente de tensión del modelo de red

Dependencia: Ver también: r0072

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Constante de tiempo de filtro = 300 ms
Las señales no son adecuadas como magnitud de proceso y sólo deben usarse como magnitud de indicación.
Las tensiones de entrada estás disponibles filtradas (r0025) y sin filtrar (r0072).
Rel. a r0025[0]:
Tensión pulsada en los bornes de entrada de red de la etapa de potencia. El valor se calcula a partir de la tasa de modulación r0074 y por tanto sólo es correcto en el modo con regulación y con impulsos habilitados.
Rel. a r0025[1]:
Tensión en los bornes de entrada del filtro de red o en el punto de conexión de un VSM. El valor se calcula a partir de los valores medidos del VSM r3661 y r3662 y por tanto es igual a 0 en el caso de que no haya conectado ningún VSM.
Rel. a r0025[2]:
Valor estimado para la tensión de la fuente de tensión que se calcula en el modelo de tensión del PLL de red.
Rel. a r0025[3]:
Valor indicado filtrado de la fuente de tensión filtrada de r0072[3].

r0025 CO: Tensión de salida filtrada / U_sal filtrada

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1690, 5730, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión de salida real filtrada de la etapa de potencia.
Dependencia: Ver también: r0072
Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La tensión de salida está disponible filtrada (r0025) y sin filtrar (r0072).

r0026 CO: Tensión del circuito intermedio filtrada / Vdc filtrada

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799, 8750, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión en circuito intermedio filtrada.
Dependencia: Ver también: r0070
Atención: Esta señal filtrada no es adecuada para la evaluación de procesos dinámicos. Para este fin se deberá utilizar el valor sin filtrar.
Nota: A_INF, B_INF, S_INF: Constante de tiempo de filtro = 300 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La tensión en el circuito intermedio está disponible filtrada (r0026) y sin filtrar (r0070).

r0026 CO: Tensión del circuito intermedio filtrada / Vdc filtrada

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 8750, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión en circuito intermedio filtrada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r0070

Atención: En SINAMICS S120 AC Drive (AC/AC) es aplicable:
Si se mide una tensión en circuito intermedio < 200 V en un Power Module (p. ej. PM340) esto no da un valor medido útil. En este caso, al aplicar una alimentación externa de 24 V se visualiza un valor de aprox. 24 V en el parámetro de visualización.

Nota: SERVO, VECTOR: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La tensión en el circuito intermedio está disponible filtrada (r0026) y sin filtrar (r0070).

r0026 CO: Tensión del circuito intermedio filtrada / Vdc filtrada

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6799, 8750, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión en circuito intermedio filtrada.

Dependencia: Ver también: r0070

Atención: En SINAMICS S120 AC Drive (AC/AC) es aplicable:
Si se mide una tensión en circuito intermedio < 200 V en un Power Module (p. ej. PM340) esto no da un valor medido útil. En este caso, al aplicar una alimentación externa de 24 V se visualiza un valor de aprox. 24 V en el parámetro de visualización.

Nota: SERVO, VECTOR: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La tensión en el circuito intermedio está disponible filtrada (r0026) y sin filtrar (r0070).

r0027 CO: Intensidad real Valor absoluto filtrado / I_real abs. filt.

A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiz la intensidad de fase real absoluta y filtrada.

Dependencia: Ver también: r0068

Atención: Esta señal filtrada no es adecuada para la evaluación de procesos dinámicos. Para este fin se deberá utilizar el valor sin filtrar.

Nota: A_INF, S_INF, VECTOR: Constante de tiempo de filtro = 300 ms
SERVO: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La intensidad real está disponible filtrada (r0027) y sin filtrar (r0068).

r0027 CO: Intensidad real Valor absoluto filtrado / I_real abs. filt.

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8750
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_4	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiz la intensidad de fase real absoluta y filtrada.

Dependencia: Ver también: r0068

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Esta señal filtrada no es adecuada para la evaluación de procesos dinámicos. Para este fin se deberá utilizar el valor sin filtrar.
Para Basic Line Modules de forma constructiva Chassis, el valor mostrado no es válido, ya que en estos equipos no hay detección de corriente.

Nota: Constante de tiempo de filtro = 300 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La intensidad real está disponible filtrada (r0027) y sin filtrar (r0068).

r0028 Tasa modulación filtrada / Tasa_mod filt

A_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la tasa de modulación y filtrada.

Dependencia: Ver también: r0074

Nota: A_INF: Constante de tiempo de filtro = 300 ms
SERVO, VECTOR: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La tasa de modulación está disponible filtrada (r0028) y sin filtrar (r0074).

r0029 Corriente reactiva real filtrada / I_reac filtr

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza el valor real filtrado de la componente de corriente reactiva.

Nota: Constante de tiempo de filtro = 300 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La corriente reactiva real está disponible filtrada (r0029) y sin filtrar (r0076).

r0029 Intensidad real formadora de campo filtrada / Id_real filt

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad de fase real formadora de campo y filtrada.

Dependencia: Ver también: r0076

Nota: SERVO: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
VECTOR: Constante de tiempo de filtro = 300 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La intensidad real formadora de campo está disponible filtrada (r0029) y sin filtrar (r0076).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0030 Corriente activa real filtrada / I_activa filt

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza el valor real filtrado de la componente de corriente activa.

Dependencia: Ver también: r0078

Nota: Constante de tiempo de filtro = 300 ms

La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.

La corriente activa real está disponible filtrada (r0030) y sin filtrar (r0078).

r0030 Intensidad real formadora de par filtrada / Iq_real filt.

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad de fase real formadora de par y filtrada.

Dependencia: Ver también: r0078

Nota: SERVO: Constante de tiempo de filtro = 100 ms

VECTOR: Constante de tiempo de filtro = 300 ms

La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.

En SERVO es aplicable:

La intensidad real formadora de par está disponible filtrada (r0030 con 100 ms, r0078[1] con p0045) y sin filtrar (r0078[0]).

Con VECTOR es aplicable:

La intensidad real formadora de par está disponible filtrada (r0030 con 300 ms) y sin filtrar (r0078).

r0030 Intensidad real formadora de fuerza filtrada / Iq_real filt.

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad de fase real formadora de fuerza y filtrada.

Dependencia: Ver también: r0078

Nota: SERVO: Constante de tiempo de filtro = 100 ms

VECTOR: Constante de tiempo de filtro = 300 ms

La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.

En SERVO es aplicable:

La intensidad real formadora de fuerza está disponible filtrada (r0030 con 100 ms, r0078[1] con p0045) y sin filtrar (r0078[0]).

Con VECTOR es aplicable:

La intensidad real formadora de par está disponible filtrada (r0030 con 300 ms) y sin filtrar (r0078).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0031 Par real filtrado / M_ist filtrado

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el par real filtrado.

Dependencia: Ver también: r0080

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La corriente activa real está disponible filtrada (r0031) y sin filtrar (r0080).

r0031 Fuerza real filtrada / F_ist filtrada

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la fuerza real filtrada.

Dependencia: Ver también: r0080

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
La corriente activa real está disponible filtrada (r0031) y sin filtrar (r0080).

r0032 CO: Potencia activa real filtrada / P_act_real filt

A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799, 8750, 8850, 8950
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_10	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
	Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia activa real y filtrada.

Dependencia: Ver también: r0082

Atención: Esta señal filtrada no es adecuada para la evaluación de procesos dinámicos. Para este fin se deberá utilizar el valor sin filtrar.

Nota: Significado en accionamiento: Potencia en el eje del motor
Significado en alimentación: Potencia absorbida de la red
Con A_INF, B_INF y S_INF es aplicable:
La potencia activa está disponible filtrada (r0032 con 300 ms) y sin filtrar (r0082).
En SERVO es aplicable:
La potencia activa está disponible filtrada (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) y sin filtrar (r0082[0]).
En VECTOR y VECTORMV es aplicable:
La potencia activa está disponible filtrada (r0032 con 100 ms) y sin filtrar (r0082).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0032 CO: Potencia activa real filtrada / P_act_real filt

B_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6799, 8750, 8850, 8950
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_10	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
	Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia activa real y filtrada.

Dependencia: Ver también: r0082

Atención: Esta señal filtrada no es adecuada para la evaluación de procesos dinámicos. Para este fin se deberá utilizar el valor sin filtrar.

Para Basic Line Modules de forma constructiva Chassis, el valor mostrado no es válido, ya que en estos equipos no hay detección de corriente.

Nota: Significado en accionamiento: Potencia en el eje del motor

Significado en alimentación: Potencia absorbida de la red

Con A_INF, B_INF y S_INF es aplicable:

La potencia activa está disponible filtrada (r0032 con 300 ms) y sin filtrar (r0082).

En SERVO es aplicable:

La potencia activa está disponible filtrada (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) y sin filtrar (r0082[0]).

En VECTOR y VECTORMV es aplicable:

La potencia activa está disponible filtrada (r0032 con 100 ms) y sin filtrar (r0082).

r0033 Aprovechamiento de par filtrado / Aprov_M filtrado

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza, en porcentaje, el aprovechamiento del par filtrado.

El aprovechamiento de par se obtiene a partir del par filtrado demandado referido al límite de par actual, escalado con p2196.

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms

La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.

El aprovechamiento de par está disponible filtrado (r0033) y sin filtrar (r0081).

Con M_cons total (r0079) > M_max offset (p1532) es aplicable:

- Par demandado = M_cons total - M_max offset
- Límite de par actual = M_máx sup activo (r1538) - M_max offset

Con M_cons total (r0079) <= M_max offset (p1532) es aplicable:

- Par demandado = M_máx offset - M_cons total
- Límite de par actua = M_máx offset - M_máx inf activ (r1539)

Con límite de par actual = 0 es aplicable: r0033 = 100 %

Con límite de par actual < 0 es aplicable: r0033 = 0 %

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0033 Aprovechamiento de fuerza filtrado / Aprov_F filtrado

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza, en porcentaje, el aprovechamiento de la fuerza filtrado.
'El aprovechamiento de la fuerza resulta de la fuerza filtrada demandada referida al límite de fuerza actual.

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
El aprovechamiento de la fuerza está disponible filtrado (r0033) y sin filtrar (r0081).
Con F_cons total (r0079) > F_máx offset (p1532) es aplicable:
- Fuerza demandada = F_cons total - F_máx offset
- Límite de fuerza actual = F_máx sup activo (r1538) - F_máx offset
Con F_cons total (r0079) <= F_máx offset (p1532) es aplicable:
- Fuerza demandada = F_máx offset - F_cons total
- Límite de fuerza actua = F_máx offset - F_máx inf activ (r1539)
Con límite de fuerza actual = 0 es aplicable: r0033 = 100 %
Con límite de fuerza actual < 0 es aplicable: r0033 = 0 %

r0033 Aprovechamiento de par filtrado / Aprov_M filtrado

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza, en porcentaje, el aprovechamiento del par filtrado.
El aprovechamiento de par se obtiene a partir del par filtrado demandado referido al límite de par actual, escalado con p2196.

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
El aprovechamiento de par está disponible filtrado (r0033) y sin filtrar (r0081).
Con M_cons total (r0079) > 0 es aplicable:
- Par demandado = M_cons total
- Límite de par actual = M_máx sup activo (r1538)
Con M_cons total (r0079) <= 0 es aplicable:
- Par demandado = - M_cons total
- Límite de par actual = - M_máx inf activo (r1539)
Con límite de par actual = 0 es aplicable: r0033 = 100 %
Con límite de par actual < 0 es aplicable: r0033 = 0 %

r0034 CO: Tasa carga motor / Tasa carga motor

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8017
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la tasa de carga del motor del modelo térmico del motor I2t.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: La tasa de carga del motor sólo se calcula para motores síncronos con excitación por imanes permanentes y cuando está activado el modelo de motor I2t.

La tasa de carga del motor se obtiene a partir de la relación entre la temperatura del modelo de motor I2t (menos 40 kelvin) y el valor de referencia p0605 (umbral de fallo por sobretemperatura en motor) - 40 kelvin. Si la temperatura del motor se mantiene constante, cuando p0605 disminuye, r0034 se eleva.

Ver también: p0611, p0612, p0615

Nota: Constante de tiempo de filtro = 100 ms

La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.

Un valor de r0034 = -200.0 % señala una indicación no válida, por ejemplo, porque el modelo térmico del motor I2t no se ha activado o se ha parametrizado de forma incorrecta.

r0035 CO: Entrada temperatur / Temp_entr

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura medida actualmente en X21 (Booksize) o X41 (Chassis).

En caso de utilizar un Active Interface Module (p0220 = 41 ... 45) se tiene que conectar un sensor bimetálico para la vigilancia de temperatura. El tipo de sensor de temperatura se indica mediante p0601 y no se puede modificar en caso de utilizar un Active Interface Module.

Temperatura dentro de los límites admisibles: r0035 = -50 °C

Temperatura fuera de los límites admisibles: r0035 = 250 °C

Dependencia: Ver también: A06260, F06261, F06262

Atención: El requisito para una correcta visualización es la disponibilidad de la función r0192.11.

Nota: Si r0035 es igual a -200.0 °C es aplicable:

- ¡En p0601 está seleccionado "Ningún sensor"!

Si r0035 es igual a -300.0 °C es aplicable:

- ¡En p0601 está seleccionado un KTY84, pero no está conectado!
- ¡La visualización de temperatura no es válida (fallo en sensor de temperatura)!

r0035 CO: Entrada temperatur / Temp_entr

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8750
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura medida actualmente en X21 (Booksize) o X41 (Chassis).

En BLM con Braking Module interno se tiene que conectar un sensor bimetálico para la vigilancia de la temperatura de la resistencia de freno. El tipo de sensor de temperatura se indica mediante p0601 y no se puede modificar si existe un Braking Module interno.

Temperatura dentro de los límites admisibles: r0035 = -50 °C

Temperatura fuera de los límites admisibles: r0035 = 250 °C

Dependencia: Ver también: F06907, F06908

Atención: El requisito para una correcta visualización es la disponibilidad de la función r0192.11.

Nota: Si r0035 es igual a -200.0 °C es aplicable:

- ¡En p0601 está seleccionado "Ningún sensor"!

Si r0035 es igual a -300.0 °C es aplicable:

- ¡En p0601 está seleccionado un KTY84, pero no está conectado!
- ¡La visualización de temperatura no es válida (fallo en sensor de temperatura)!

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0035 CO: Temperatura en motor / Temp_motor

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7008, 8016, 8017
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura actual en el motor.

Nota: Si r0035 es diferente a -200.0 °C es aplicable:
- Esta visualización de temperatura es válida.
- Hay un sensor KTY conectado.
- El modelo térmico del motor asíncrono está activado (p0612 bit 1 = 1 y sensor de temperatura desactivado: p0600 = 0 o p0601 = 0).

Si r0035 es igual a -200.0 °C es aplicable:
- Esta visualización de temperatura no es válida (error por sensor de temperatura).
- Hay un sensor PTC o un NC bimetal conectado.
- El sensor de temperatura del motor síncrono está desactivado (p0600 = 0 o p0601 = 0).

r0036 CO: Etapa de potencia Sobrecarga I2T / EP Sobrecarga I2T

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8014
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la sobrecarga de la etapa de potencia determinada calculando I2t.

Para la vigilancia del I2t de la etapa de potencia se define un valor de referencia de intensidad. Este representa la intensidad que puede conducir la etapa de potencia sin el efecto de las pérdidas de conmutación (p. ej. la intensidad soportable permanentemente por los condensadores, inductancias, barras, etc.).

Si no se sobrepasa la intensidad de referencia I2t de la etapa de potencia, entonces no se indica sobrecarga (0 %).

En caso contrario, se calcula el grado de sobrecarga térmica, donde 100% conduce a una desconexión.

Dependencia: Ver también: p0290, p0294

Ver también: F30005

r0037[0...19] CO: Etapa de potencia Temperaturas / EP Temperaturas

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8014
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza las temperaturas en la etapa de potencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Ondulador Valor máximo
[1] = Capa de bloqueo Valor máximo
[2] = Rectificador Valor máximo
[3] = Aire entr.
[4] = Interior en etapa de potencia
[5] = Ondulador 1
[6] = Ondulador 2
[7] = Ondulador 3
[8] = Ondulador 4
[9] = Ondulador 5
[10] = Ondulador 6
[11] = Rectificador 1
[12] = Rectificador 2
[13] = Capa bloqueo 1
[14] = Capa bloqueo 2
[15] = Capa bloqueo 3
[16] = Capa bloqueo 4
[17] = Capa bloqueo 5
[18] = Capa bloqueo 6
[19] = Unidad de refrigeración afluencia de líquido

Nota:
El valor -200 es síntoma de que no está aplicada ninguna señal medida.
r0037[0]: Valor máximo de las temperaturas del ondulador (r0037[5...10]).
r0037[1]: Valor máximo de las temperaturas de capa de bloqueo (r0037[13...18]).
r0037[2]: Valor máximo de las temperaturas del rectificador (r0037[11...12]).
El valor máximo es la temperatura del convertidor, de la capa de bloqueo o del rectificador que más se ha calentado.

r0037[0...1] Control Unit Temperatura / CU Temperatura

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modifiable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción:
Visualiza la temperatura de la Control Unit.
Si se superan 87 °C se señaliza el correspondiente aviso.

Índice:
[0] = Temperatura actual
[1] = Temperatura máxima

Dependencia:
Ver también: A01009

Nota:
El valor -200 es síntoma de que no está aplicada ninguna señal medida.

r0038 Factor de potencia filtrado / Cos phi filtrado

A_INF, S_INF, VECTOR

Modifiable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6799, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el factor de potencia real filtrado.

Nota:
Constante de tiempo de filtro = 300 ms
La señal no es adecuada como magnitud de proceso y sólo debe usarse como magnitud de indicación.
Dignificado en motor: Factor de potencia del motor
Significado en alimentación: Factor de potencia en el punto de conexión (p3470, p3471)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0039 Consumo de energía / Consumo en

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [kWh]	**Máx.** - [kWh]	**Ajuste de fábrica** - [kWh]

Descripción: Visualiza la energía eléctrica consumida desde el último reset.

Dependencia: Ver también: p0040

p0040 Consumo de energía Poner a cero indicador / Reset consumo en.

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajuste para poner a cero el indicador del consumo de energía (r0039).
Forma de proceder:
ajustar p0040 = 0 --> 1
El indicador se pone a cero y el parámetro se vuelve a ajustar automáticamente a cero.

Dependencia: Ver también: r0039

r0041 Consumo de energía ahorrado / Cons energ ahorr

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [kWh]	**Máx.** - [kWh]	**Ajuste de fábrica** - [kWh]

Descripción: Visualiza la energía ahorrada referida a 100 horas de funcionamiento.

Dependencia: Ver también: p0040

p0045 Constante de tiempo de filtro Valores indicados / T_filtr Indicac.

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4715, 5610, 5730, 6714, 8012
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 1000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 1.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro para los valores indicados siguientes:
SERVO: r0078[1], r0079[1], r0081 (cálculo usando magnitudes filtradas con p0045), r0082[1].
VECTOR: r0063[1], r0068[1], r0080[1], r0082[1].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0046.0...29 CO/BO: Habilit faltantes / Habilit faltantes

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8834, 8934
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las habilitaciones faltantes que impiden poner en marcha la regulación de la alimentación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Falta habilitación DES1	Sí	No	-
01	DES2 Falta habilitación	Sí	No	-
03	Faltan habilitaciones para servicio	Sí	No	-
08	Falta habilitación en bornes EP	Sí	No	-
16	Falta la habilitación interna de DES1	Sí	No	-
17	Falta la habilitación interna de DES2	Sí	No	-
19	Falta la habilitación interna de impulsos	Sí	No	-
26	Alimentación inactiva o no operativa	Sí	No	-
29	Unidad de refrigeración Falta Listo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0002

Nota: El valor r0046 = 0 señaliza que están presentes todas las habilitaciones para esta alimentación.

Bit 00 = 1 (falta habilitación) si:

- La fuente de señal en p0840 tiene nivel 0.
- Hay bloqueo de conexión.

Bit 01 = 1 (falta habilitación) si

- La fuente de señal en p0844 ó p0845 tiene nivel 0.

Bit 03 = 1 (falta habilitación) si:

- La fuente de señal en p0852 tiene nivel 0.

Bit 08 = 1 (falta habilitación) si

- Falta la habilitación de impulsos vía borne EP (Booksize: X21, Chassis: X41).

Bit 16 = 1 (falta habilitación) si

- Está presente una reacción a fallo DES1. La habilitación sólo se concede si se ha eliminado y confirmado el fallo y el bloqueo de conexión ha sido anulado con DES1 = 0.

Bit 17 = 1 (falta habilitación) si

- Está seleccionado el modo de puesta en marcha (p0009 > 0 ó p0010 > 0) o está presente una reacción a fallo con DES2 o se cambia la fuente de la señal DES1 (p0840) .

Bit 19 = 1 (falta habilitación interna de impulsos) si

- Sincronización en curso entre ciclo base, ciclo DRIVE-CLiQ y ciclo de aplicación.

Bit 26 = 1 (falta habilitación) si

- La alimentación está inactiva (p0105 = 0) o no operativa (r7850[índice DO]=0).

Bit 29 = 1 (falta habilitación) si

- Falta la señal Listo de la unidad de refrigeración vía BI: p0266[1].

r0046.0...29 CO/BO: Habilit faltantes / Habilit faltantes

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8734
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las habilitaciones faltantes que impiden poner en marcha la regulación de la alimentación.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Falta habilitación DES1	Sí	No	-
01	DES2 Falta habilitación	Sí	No	-
08	Falta habilitación en bornes EP	Sí	No	-
16	Falta la habilitación interna de DES1	Sí	No	-
17	Falta la habilitación interna de DES2	Sí	No	-
26	Alimentación inactiva o no operativa	Sí	No	-
29	Unidad de refrigeración Falta Listo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0002

Nota: El valor r0046 = 0 señaliza que están presentes todas las habilitaciones para esta alimentación.

Bit 00 = 1 (falta habilitación) si:

- La fuente de señal en p0840 tiene nivel 0.

- Hay bloqueo de conexión.

Bit 01 = 1 (falta habilitación) si

- La fuente de señal en p0844 ó p0845 tiene nivel 0.

Bit 16 = 1 (falta habilitación) si

- Está presente una reacción a fallo DES1. La habilitación sólo se concede si se ha eliminado y confirmado el fallo y el bloqueo de conexión ha sido anulado con DES1 = 0.

Bit 17 = 1 (falta habilitación) si

- Está seleccionado el modo de puesta en marcha (p0009 > 0 ó p0010 > 0) o está presente una reacción a fallo con DES2 o se cambia la fuente de la señal DES1 (p0840) .

Bit 26 = 1 (falta habilitación) si

- La alimentación está inactiva (p0105 = 0) o no operativa (r7850[índice DO]=0).

Bit 29 = 1 (falta habilitación) si

- Falta la señal Listo de la unidad de refrigeración vía BI: p0266[1].

r0046.0...31 CO/BO: Habilit faltantes / Habilit faltantes

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2634
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las habilitaciones faltantes que impiden poner en marcha la regulación del accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Falta habilitación DES1	Sí	No	-
01	DES2 Falta habilitación	Sí	No	-
02	DES3 Falta habilitación	Sí	No	-
03	Faltan habilitaciones para servicio	Sí	No	-
04	Falta hab. cortocircuito inducido/freno corriente continua	Sí	No	7014, 7016
05	PARO2 Falta habilitación	Sí	No	-
06	PARO1 Falta habilitación	Sí	No	-
08	Falta habilitación en bornes EP	Sí	No	-
09	Alimentación Falta habilitación	Sí	No	-
10	Falta habilitación del generador de rampa	Sí	No	-
11	Falta arranque del generador de rampa	Sí	No	-
12	Falta habilitación de consigna	Sí	No	-
16	Falta la habilitación interna de DES1	Sí	No	-
17	Falta la habilitación interna de DES2	Sí	No	-
18	DES3 Falta habilitación interna	Sí	No	-
19	Falta la habilitación interna de impulsos	Sí	No	-
20	Falta hab. int. cortocircuito inducido/freno corriente continua	Sí	No	7014, 7016
21	Falta la habilitación interna de PARO2	Sí	No	-
22	Falta la habilitación interna de PARO1	Sí	No	-
25	Función Bypass activa	Sí	No	-
26	Accionamiento inactivo o no operativo	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

27	Desmagnetización no terminada	Sí	No	-
28	Falta freno abiert	Sí	No	-
29	Unidad de refrigeración Falta Listo	Sí	No	-
30	Regulador de velocidad bloqueado	Sí	No	-
31	Jog Consigna activa	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0002

Nota: El valor r0046 = 0 señaliza que están presentes todas las habilitaciones para este accionamiento.

Bit 00 = 1 (falta habilitación) si:

- La fuente de señal en p0840 tiene nivel 0.
- Hay bloqueo de conexión.

Bit 01 = 1 (falta habilitación) si

- La fuente de señal en p0844 ó p0845 tiene nivel 0.

Bit 02 = 1 (falta habilitación) si

- La fuente de señal en p0848 ó p0849 tiene nivel 0.

Bit 03 = 1 (falta habilitación) si:

- La fuente de señal en p0852 tiene nivel 0.

Bit 04 =1 (cortocircuito de inducido activo) si:

- La fuente de señal en p1230 tiene nivel 1.

Bit 05, Bit 06: en preparación

Bit 08 = 1 (falta habilitación) si

- Falta la habilitación de impulsos vía borne EP (Booksize: X21, Chassis: X41).

Bit 09 = 1 (falta habilitación) si:

- La fuente de señal en p0864 tiene nivel 0.

Bit 10 = 1 (falta habilitación) si

- La fuente de señal en p1140 tiene nivel 0.

Bit 11 = 1 (falta habilitación) si la consigna de velocidad está congelada porque:

- La fuente de señal en p1141 tiene nivel 0.
- La consigna de velocidad proviene de Jog y las dos fuentes de señal de Jog, bit 0 (p1055) y bit 1 (p1056) tiene nivel 1.

Bit 12 = 1 (falta habilitación) si

- La fuente de señal en p1142 tiene nivel 0.
- En la activación del módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1), la fuente de señal en p1142 se ajusta a señal 0.

Bit 16 = 1 (falta habilitación) si

- Está presente una reacción a fallo DES1. La habilitación sólo se concede si se ha eliminado y confirmado el fallo y el bloqueo de conexión ha sido anulado con DES1 = 0.

Bit 17 = 1 (falta habilitación) si

- El modo de puesta en marcha está seleccionado (p0009 > 0 ó p0010 > 0).
- Está presente una reacción a fallo DES2.
- El accionamiento está inactivo (p0105 = 0) o no operativo (r7850[índice DO] = 0).

Bit 18 = 1 (falta habilitación) si

- DES3 no ha concluido aún o está presente una reacción a fallo con DES3.

Bit 19 = 1 (falta habilitación interna de impulsos) si

- Sincronización en curso entre ciclo base, ciclo DRIVE-CLiQ y ciclo de aplicación.

Bit 20 =1 (cortocircuito de inducido interno activo) si:

- El accionamiento no está en el estado "S4: Servicio" o "S5x" (ver esquema de funciones 2610).
- Falta la habilitación interna de impulsos (r0046.19 = 0).

Bit 21 = 1 (falta habilitación) si

Si bien hay habilitación de impulsos pero la consigna de velocidad no ha sido aún habilitada porque:

- No ha trascurrido aún el tiempo de apertura (p1216) del freno de mantenimiento
- El motor no está aún magnetizado (motor asíncrono).
- No se ha realizado la calibración del encóder (U/f-Vector y motor síncrono)

Bit 22: En preparación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Bit 26 = 1 (falta habilitación) si
- El accionamiento está inactivo (p0105 = 0) o no operativo (r7850[índice DO] = 0).
Bit 27 = 1 (falta habilitación) si
- No ha concluido la desmagnetización (sólo en Vector).
Bit 28 = 1 (falta habilitación) si
- El freno de mantenimiento está cerrado o no ha abierto aún.
Bit 29 = 1 (falta habilitación) si
- Falta la señal Listo de la unidad de refrigeración vía BI: p0266[1].
Bit 30 = 1 (regulador de velocidad bloqueado), si se da uno de los motivos siguientes:
- Está presente señal 0 vía BI: p0856.
- Está activo el generador de funciones con señales de corriente.
- Está activa la función de medida "Regulador de intensidad Respuesta en frecuencia de referencia".
- Está activa la identificación de posición polar.
- La identificación de datos de motor está activa (sólo determinados pasos).
Bit 31 = 1 (falta habilitación) si
- La consigna de velocidad proviene de Jog 1 ó 2.

r0046.0...31 CO/BO: Habilit faltantes / Habilit faltantes

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2634
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las habilitaciones faltantes que impiden poner en marcha la regulación del accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Falta habilitación DES1	Sí	No	-
01	DES2 Falta habilitación	Sí	No	-
02	DES3 Falta habilitación	Sí	No	-
03	Faltan habilitaciones para servicio	Sí	No	-
04	Falta hab. cortocircuito inducido/freno corriente continua	Sí	No	7014, 7016
05	PARO2 Falta habilitación	Sí	No	-
06	PARO1 Falta habilitación	Sí	No	-
08	Falta habilitación en bornes EP	Sí	No	-
09	Alimentación Falta habilitación	Sí	No	-
10	Falta habilitación del generador de rampa	Sí	No	-
11	Falta arranque del generador de rampa	Sí	No	-
12	Falta habilitación de consigna	Sí	No	-
16	Falta la habilitación interna de DES1	Sí	No	-
17	Falta la habilitación interna de DES2	Sí	No	-
18	DES3 Falta habilitación interna	Sí	No	-
19	Falta la habilitación interna de impulsos	Sí	No	-
20	Falta hab. int. cortocircuito inducido/freno corriente continua	Sí	No	7014, 7016
21	Falta la habilitación interna de PARO2	Sí	No	-
22	Falta la habilitación interna de PARO1	Sí	No	-
25	Función Bypass activa	Sí	No	-
26	Accionamiento inactivo o no operativo	Sí	No	-
27	Desmagnetización no terminada	Sí	No	-
28	Falta freno abiert	Sí	No	-
29	Unidad de refrigeración Falta Listo	Sí	No	-
30	Regulador de velocidad lineal bloqueado	Sí	No	-
31	Jog Consigna activa	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0002

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El valor r0046 = 0 señaliza que están presentes todas las habilitaciones para este accionamiento.

Bit 00 = 1 (falta habilitación) si:
- La fuente de señal en p0840 tiene nivel 0.
- Hay bloqueo de conexión.

Bit 01 = 1 (falta habilitación) si
- La fuente de señal en p0844 ó p0845 tiene nivel 0.

Bit 02 = 1 (falta habilitación) si
- La fuente de señal en p0848 ó p0849 tiene nivel 0.

Bit 03 = 1 (falta habilitación) si:
- La fuente de señal en p0852 tiene nivel 0.

Bit 04 =1 (cortocircuito de inducido activo) si:
- La fuente de señal en p1230 tiene nivel 1.

Bit 05, Bit 06: en preparación

Bit 08 = 1 (falta habilitación) si
- Falta la habilitación de impulsos vía borne EP (Booksize: X21, Chassis: X41).

Bit 09 = 1 (falta habilitación) si:
- La fuente de señal en p0864 tiene nivel 0.

Bit 10 = 1 (falta habilitación) si
- La fuente de señal en p1140 tiene nivel 0.

Bit 11 = 1 (falta habilitación) si la consigna de velocidad lineal está congelada porque:
- La fuente de señal en p1141 tiene nivel 0.
- La consigna de velocidad lineal proviene de Jog y las dos fuentes de señal de Jog, bit 0 (p1055) y bit 1 (p1056) tiene nivel 1.

Bit 12 = 1 (falta habilitación) si
- La fuente de señal en p1142 tiene nivel 0.
- En la activación del módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1), la fuente de señal en p1142 se ajusta a señal 0.

Bit 16 = 1 (falta habilitación) si
- Está presente una reacción a fallo DES1. La habilitación sólo se concede si se ha eliminado y confirmado el fallo y el bloqueo de conexión ha sido anulado con DES1 = 0.

Bit 17 = 1 (falta habilitación) si
- El modo de puesta en marcha está seleccionado (p0009 > 0 ó p0010 > 0).
- Está presente una reacción a fallo DES2.
- El accionamiento está inactivo (p0105 = 0) o no operativo (r7850[índice DO] = 0).

Bit 18 = 1 (falta habilitación) si
- DES3 no ha concluido aún o está presente una reacción a fallo con DES3.

Bit 19 = 1 (falta habilitación interna de impulsos) si
- Sincronización en curso entre ciclo base, ciclo DRIVE-CLiQ y ciclo de aplicación.

Bit 20 =1 (cortocircuito de inducido interno activo) si:
- El accionamiento no está en el estado "S4: Servicio" o "S5x" (ver esquema de funciones 2610).
- Falta la habilitación interna de impulsos (r0046.19 = 0).

Bit 21 = 1 (falta habilitación) si

Si bien hay habilitación de impulsos pero la consigna de velocidad lineal no ha sido aún habilitada porque:
- No ha trascurrido aún el tiempo de apertura (p1216) del freno de mantenimiento
- El motor no está aún magnetizado (motor asíncrono).

Bit 22: En preparación

Bit 26 = 1 (falta habilitación) si
- El accionamiento está inactivo (p0105 = 0) o no operativo (r7850[índice DO] = 0).

Bit 27 = 1 (falta habilitación) si
- No ha concluido la desmagnetización (sólo en Vector).

Bit 28 = 1 (falta habilitación) si
- El freno de mantenimiento está cerrado o no ha abierto aún.

Bit 29 = 1 (falta habilitación) si
- Falta la señal Listo de la unidad de refrigeración vía BI: p0266[1].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Bit 30 = 1 (regulador de velocidad lineal bloqueado), si se da uno de los motivos siguientes:
- Está presente señal 0 vía BI: p0856.
- Está activo el generador de funciones con señales de corriente.
- Está activa la función de medida "Regulador de intensidad Respuesta en frecuencia de referencia".
- Está activa la identificación de posición polar.
- La identificación de datos de motor está activa (sólo determinados pasos).

Bit 31 = 1 (falta habilitación) si
- La consigna de velocidad lineal proviene de Jog 1 ó 2.

r0047 Estado Identificaciones / Estado Ident

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	104	-

Descripción: Visualiza la etapa de las identificaciones de datos de motor y posición polar actualmente ejecutada o la primera etapa tras la habilitación.

Valor:
0: Ninguna medida
1: IDPol: Esperar fin de cierre del freno
2: IDPol: Medida Etapa 1
3: IDPol: Medida Etapa 2
4: IDPol: Medida Etapa 3
5: IDPol: Medida Etapa 4
6: IDPol: Medida Nivel 2
7: IDPol: Medida Evaluación
8: IDPol: Medida Finalización
11: IDMot: Medida de inductancia Etapa 1
12: IDMot: Medida de inductancia Etapa 2
13: IDMot: Medida de inductancia Evaluación
14: IDMot: Medida de resistencia Evaluación
15: IDMot: Sincronización fina Etapa 1
16: IDMot: Sincronización fina Etapa 2
17: IDMot: Sincronización fina Etapa 3
18: IDMot: Fin de la sincronización fina
20: IDMot: Medida de inductancia en giro Etapa 1
21: IDMot: Medida de inductancia en giro Etapa 2
22: IDMot: Medida de inductancia en giro Etapa 3
23: IDMot: Medida de inductancia en giro Etapa 4
24: IDMot: Medida de inductancia en giro Evaluación
25: IDMot: Medida de inductancia en giro Finalización
30: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 1
31: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 2
32: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 3
33: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 4
34: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 5
35: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 6
36: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 7
37: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 8
38: IDMot: Medida de motor asíncrono Etapa 9
40: IDMot: Ángulo de conmutación Etapa 1
41: IDMot: Ángulo de conmutación Etapa 2
42: IDMot: Ángulo de conmutación Etapa 3
43: IDMot: Ángulo de conmutación Etapa 4
45: IDMot: Ángulo de conmutación en giro Etapa 1
46: IDMot: Ángulo de conmutación en giro Etapa 2
47: IDMot: Ángulo de conmutación en giro Etapa 3
48: IDMot: Ángulo de conmutación en giro Final

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

50: IDMot: Determinación de kT etapa 1
51: IDMot: Determinación de kT etapa 2
52: IDMot: Determinación de kT etapa 3
53: IDMot: Determinación de kT evaluación
54: IDMot: Determinación de kT finalización
60: IDMot: Medida de constante de reluctancia Etapa 1
61: IDMot: Medida de constante de reluctancia Etapa 2
62: IDMot: Medida de constante de reluctancia Etapa 3
63: IDMot: Medida de constante de reluctancia Finalización
70: IDMot: Medida de inercia Etapa 1
71: IDMot: Medida de inercia Etapa 2
72: IDMot: Medida de inercia Etapa 3
73: IDMot: Medida de inercia Finalización
80: IDMot: Medida de inductancia magnetizante Etapa 1
81: IDMot: Medida de inductancia magnetizante Etapa 2
82: IDMot: Medida de inductancia magnetizante Etapa 3
83: IDMot: Medida de inductancia magnetizante Evaluación
84: IDMot: Medida de inductancia magnetizante Finalización
90: IDMot: Característica saturación Etapa 1
91: IDMot: Característica saturación Etapa 2
92: IDMot: Característica saturación Etapa 3
93: IDMot: Característica saturación Evaluación 1
94: IDMot: Característica saturación Evaluación 2
95: IDMot: Característica saturación Finalización
96: IDMot: Modelo de convertidor Etapa 1
97: IDMot: Modelo de convertidor Etapa 2
98: IDMot: Modelo de convertidor Etapa 3
99: IDMot: Modelo de convertidor Etapa 4
100: IDPol: Basada en valorac Etapa 1
101: IDPol: Basada en valorac Etapa 2
102: IDPol: Basada en valorac Etapa 3
103: IDPol: Basada en valorac Etapa 4
104: IDPol: Basada en valorac Etapa 5

r0047 Identif. de datos del motor y optimiz. del regulad. de velocidad / IDMot y opt_n

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	300	-

Descripción: Visualiza el estado actual de la identificación de datos del motor (medición estacionaria) y de la optimización del regulador de velocidad (medida en giro).

Valor:
0: Ninguna medida
115: Medida inductancia dispersa q (parte 2)
120: Optimiz. de regulador de velocidad (prueba de oscilaciones)
140: Cálculo del ajuste del regulador de velocidad
150: Medida Momento de inercia
170: Medida de corriente magnetizante y característica de saturación
190: Test de encóder
195: Medida inductancia dispersa q (parte 1)
200: Medida en giro seleccionada
210: Identificación de posición polar seleccionada
220: Identificación inductancia dispersa
230: Identificación constante de tiempo de rotor
240: Identificación inductancia de estátor
250: Identificación inductancia de estátor LQLD
270: Identificación resistencia estátor
290: Identificación tiempo de enclavamiento de válvulas
300: Medición estacionaria elegida

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a r0047 = 300:
Este valor también se visualiza si se ha seleccionado la calibración de encóder p1990.

r0049[0...3] Juego datos motor/juego datos encóder activo / MDS/EDS activo

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8565
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el juego de datos de motor (Motor Data Set, MDS) y el juego de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS) activos.

Índice:
[0] = Juego de datos motor MDS activo
[1] = Encóder 1 Juego de datos encóder EDS activo
[2] = Encóder 2 Juego de datos encóder EDS activo
[3] = Encóder 3 Juego de datos encóder EDS activo

Dependencia: Ver también: p0186, p0187, p0188, p0189, r0838

Nota: El valor 99 significa: No hay asignado ningún encóder (no configurado).

r0050.0...3 CO/BO: Actúa juego de datos CDS / CDS activo

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8560
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el juego de datos de mando activo (Command Data Set, CDS)

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CDS activo Bit 0	Con	Des	-
01	CDS activo Bit 1	Con	Des	-
02	CDS activo Bit 2	Con	Des	-
03	CDS activo Bit 3	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p0810, p0811, r0836

Nota: El juego de datos de mando seleccionado a través de entrada de binector (p. ej., p0810) se indica en r0836.

r0051.0...4 CO/BO: Juego de datos de accto. DDS activo / DDS activo

ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el juego de datos de accionamiento activo (Drive Data Set, DDS).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DDS activo Bit 0	Con	Des	-
01	DDS activo Bit 1	Con	Des	-
02	DDS activo Bit 2	Con	Des	-
03	DDS activo Bit 3	Con	Des	-
04	DDS activo Bit 4	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837

Nota: la conmutación de datos de accionamiento se suprime si se activan alguna de las funciones siguientes: Identificación de datos del motor, Calibración del encóder y Registro de característica de fricción.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0056.1...15 CO/BO: Palabra de estado Regulación / ZSW Regulación

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2526
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la regulación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Desmagnetización terminada	Sí	No	-
04	Magnetización inicial terminada	Sí	No	2701
08	Debilitamiento de campo activo	Sí	No	-
14	Regulador de Vdc_max activo	Sí	No	-
15	Regulador de Vdc_min activo	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 04:

El bit se activa inmediatamente tras la conexión.

Excepción:

En un motor asíncrono con freno (excepto con p1215 = 2) el bit se activa al alcanzarse el 60 % del flujo de consigna.

r0056.0...15 CO/BO: Palabra de estado Regulación / ZSW Regulación

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2526
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la regulación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Inicialización acabada	Sí	No	-
01	Desmagnetización terminada	Sí	No	-
02	Habilitación de impulsos presente	Sí	No	-
03	Arranque suave presente	Sí	No	-
04	Magnetización inicial terminada	Sí	No	-
05	Elevación de tensión en arranque	Activo	Inactivo	6300
06	Tensión de aceleración	Activo	Inactivo	6300
07	Frecuencia negativ	Sí	No	6719
08	Debilitamiento de campo activo	Sí	No	-
09	Límite de tensión activo	Sí	No	6714
10	Limitación de deslizamiento activa	Sí	No	6310
11	Límite de frecuencia activo	Sí	No	6719
12	Reg. de lim. intensidad salida de tensión activo	Sí	No	-
13	Limitación de intensidad/par	Activo	Inactivo	6060
14	Regulador de Vdc_max activo	Sí	No	6220, 6320
15	Regulador de Vdc_min activo	Sí	No	6220, 6320

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0060 CO: Consigna de velocidad antes de filtro / n_cons antes fltro

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2701, 2704, 5020, 6030, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad de giro actual a la entrada del regulador de velocidad o la característica U/f (tras el interpolador).

Dependencia: Ver también: r0020

Nota: La consigna de velocidad está disponible filtrada (r0020) y sin filtrar (r0060).

r0060 CO: Consigna de velocidad lineal antes de filtro / v_cons antes fltro

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2701, 2704, 5020, 6030, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad actual a la entrada del regulador de velocidad o la característica U/f (tras el interpolador).

Dependencia: Ver también: r0020

Nota: La consigna de velocidad está disponible filtrada (r0020) y sin filtrar (r0060).

r0061 CO: Velocidad giro real sin filtrar / n_real sin filtrar

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 4710, 4715
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de giro real sin filtrar medida por los encóders.

r0061 CO: Velocidad lineal real no filtrada / v_real sin filtrar

ENCODER (EncLineal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 4710, 4715
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad lineal real sin filtrar medida por el encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0061[0...1] CO: Velocidad giro real sin filtrar / n_real sin filtrar

SERVO

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1580, 4710, 4715
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** 3_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** p2000 | **Lista experto:** 1
Mín. - [1/min] | **Máx.** - [1/min] | **Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de giro real sin filtrar medida por los encóders.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2

r0061[0...1] CO: Velocidad lineal real no filtrada / v_real sin filtrar

SERVO (Lin)

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1580, 4710, 4715
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** 4_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** p2000 | **Lista experto:** 1
Mín. - [m/min] | **Máx.** - [m/min] | **Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad lineal real actual sin filtrar medida por los encóders.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2

r0061[0...2] CO: Velocidad giro real sin filtrar / n_real sin filtrar

VECTOR

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1580, 4710, 4715
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** 3_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** p2000 | **Lista experto:** 1
Mín. - [1/min] | **Máx.** - [1/min] | **Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de giro real registrada por los encóders.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Nota: Si la constante de tiempo de filtro p1441 está parametrizada, la señal de velocidad del encóder 1 se muestra con el error de seguimiento corregido.

Las velocidades de giro del encóder 2 y del encóder 3 sólo se visualizan en los modos con control por U/f si el módulo de función Regulación de velocidad/par (r0108.2) está presente.

r0062 CO: Consigna de velocidad tras filtro / n_cons tras filtro

SERVO, VECTOR

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1590, 1750, 5020, 5030, 5210, 6030
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** 3_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** p2000 | **Lista experto:** 1
Mín. - [1/min] | **Máx.** - [1/min] | **Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real actual tras los filtros de consigna de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0062 CO: Consigna de velocidad lineal tras filtro / v_cons tras filtro

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1590, 1750, 5020, 5030, 5210, 6030
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real actual tras los filtros de consigna de velocidad.

r0063 CO: Velocidad real filtrada / n_real filtrada

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 1590, 4710, 5300
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real actual filtrada para la regulación de velocidad.

Dependencia: Ver también: r0021, r0022, r0061, p1441

Nota: En modo sin encóder la velocidad de giro real se calcula.
Al operar con encóder r0063 está filtrada con p1441.
La velocidad de giro real está disponible filtrada (r0021, r0022) y sin filtrar (r0063).

r0063 CO: Velocidad lineal real filtrada / v_real filt

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 1590, 4710, 5300
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real actual filtrada para la regulación de velocidad.

Dependencia: Ver también: r0021, r0022, r0061, p1441

Nota: En modo sin encóder la velocidad lineal real se calcula.
Al operar con encóder r0063 está filtrada con p1441.
La velocidad lineal real está disponible filtrada (r0021, r0022) y sin filtrar (r0063).

r0063 CO: Velocidad real / n_real

TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza el valor real actualmente filtrado.

Nota: En el Terminal Module 41 (TM41) este valor se usa para la interconexión con el telegrama estándar 3 y vale siempre cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0063[0...2] CO: Velocidad real / n_real

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1680, 4715
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real en regulación de velocidad de giro y control por U/f.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045
[2] = Calculado de f_cons - f_desliz.

Dependencia: Ver también: r0021, r0022

Nota: En modo sin encóder y en control por U/f se calcula la velocidad real.

Al operar con encóder r0063[0], la señal está filtrada con p1441.

La velocidad real (r0063[0]) se filtra además con p0045 y se indica en r0063[1].

La velocidad calculada a partir de la frecuencia de salida y la frecuencia de deslizamiento (r0063[2]) sólo se puede comparar en estado estacionario con la velocidad real (r0063[0]).

La velocidad real (r0063[0]) está disponible como magnitud de indicación con filtrado adicional en r0021.

r0064 CO: Regulador de velocidad Error de regulación / Reg_n Error reg.

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 6040
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza el error de regulación actual del regulador de velocidad de giro.

Nota: En servorregulación y modelo de referencia activo se visualiza el error de regulación asociado a la acción P del regulador de velocidad de giro.

r0064 CO: Regulador de velocidad lineal Error de regulación / Reg_v Error reg.

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 6040
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza el error de regulación actual del regulador de velocidad lineal.

Nota: En servorregulación y modelo de referencia activo se visualiza el error de regulación asociado a la acción P del regulador de velocidad lineal.

r0065 Frecuencia de deslizamiento / f_desliz

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1710, 6310, 6727, 6730, 6732
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 2_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia de deslizamiento en motores asíncronos (ASM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0066[0...1] CO: Frecuencia de red / f_red

A_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8864, 8950, 8964
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 2_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia de red.

Rel. a índice 0:

Visualiza el valor instantáneo de PLL de red.

Rel. a índice 1:

Visualiza el valor filtrado con una constante de tiempo de 50 ms para la vigilancia de frecuencia.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrada

Dependencia: Ver también: r0024

Nota: La frecuencia de red también está disponible con filtrado ajustable (r0024).

La frecuencia tiene signo positivo si las fases de red U, V y W se conectan en la secuencia correcta.

Resulta frecuencia con signo negativo cuando se permutan las 3 fases, lo que caracteriza campo giratorio en sentido negativo de la tensión de red trifásica.

r0066 CO: Frecuencia de salida / f_sal

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1690, 5300, 5730, 6310, 6730, 6731, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 2_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia de salida del Motor Module.

Dependencia: Ver también: r0024

Nota: La frecuencia de salida está disponible filtrada (r0024) y sin filtrar (r0066).

r0067[0...1] Intensidad absoluta permitida / I_abs perm

A_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad absoluta permitida por el lado de la red.

Índice: [0] = Régimen motor
[1] = Régimen generador

Dependencia: La intensidad admisible es el mínimo valor entre la intensidad máxima del convertidor (r0209), los límites de intensidad parametrizados (p3530 ... p3533) y la intensidad máxima admisible del filtro de red (r3534).

Ver también: p3530, p3531, r3534

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0067 CO: Intensidad de salida máxima / I_sal máx

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5722, 6300, 6640, 6724
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la frecuencia de salida máxima del Motor Module.

Dependencia: La intensidad de salida máxima está afectada por el límite de intensidad parametrizado así como por la protección del motor y el convertidor.
Ver también: p0290, p0640

r0068 CO: Intensidad real Valor absoluto / I_real abs.

A_INF, S_INF, SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 7017, 8014, 8017, 8850, 8950
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiz la intensidad de fase real absoluta.

Dependencia: Ver también: r0027

Atención: Con A_INF, S_INF es aplicable:
El valor es actualizado siguiendo el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.
En SERVO es aplicable:
El valor es actualizado siguiendo un tiempo de muestreo de 1 ms.

Nota: Valor intensidad raíz(Iq^2 + Id^2)
La intensidad real está disponible filtrada (r0027) y sin filtrar (r0068).

r0068 CO: Corriente continua en circuito intermedio / Idc Ci

B_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8014, 8750
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_4	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza la corriente continua en el circuito intermedio.

Dependencia: Ver también: r0027

Atención: Para Basic Line Modules de forma constructiva Chassis, el valor mostrado no es válido, ya que en estos equipos no hay detección de corriente.

Nota: La corriente continua en circuito intermedio está disponible filtrada (r0027) y sin filtrar (r0068).

r0068[0...1] CO: Intensidad real Valor absoluto / I_real abs.

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1690, 6714, 6799, 7017, 8014, 8017, 8018
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiz la intensidad de fase real absoluta.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045

Dependencia: Ver también: r0027

Atención: El valor es actualizado siguiendo el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.

Nota: Valor intensidad raíz(Iq^2 + Id^2)
La intensidad real absoluta está disponible filtrada (r0027 con 300 ms, r0068[1] con p0045) y sin filtrar (r0068[0]).

r0069[0...6] Intensidad de fase Valor real / I_fase Vreal

A_INF, S_INF, SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza las intensidades de fase reales medidas, como valor de pico.

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W
[3] = Fase U Offset
[4] = Fase V Offset
[5] = Fase W Offset
[6] = Suma U, V, W

Nota: En el índice 3 ... 5 se indican las intensidades offset de las tres fases 3, que se suman para corregir las intensidades de fase.
En el índice 6 se indica la suma de las 3 intensidades de fase corregidas.

r0069[0...6] CO: Intensidad de fase Valor real / I_fase Vreal

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza las intensidades de fase reales medidas, como valor de pico.

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W
[3] = Fase U Offset
[4] = Fase V Offset
[5] = Fase W Offset
[6] = Suma U, V, W

Nota: En el índice 3 ... 5 se indican las intensidades offset de las tres fases 3, que se suman para corregir las intensidades de fase.
En el índice 6 se indica la suma de las 3 intensidades de fase corregidas.

r0070 CO: Tensión en circuito intermedio Valor real / Vdc real

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1774, 8750, 8850, 8864, 8940, 8950, 8964
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión en circuito intermedio medida.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r0026
Nota: La tensión en el circuito intermedio está disponible filtrada (r0026) y sin filtrar (r0070).

r0070 CO: Tensión en circuito intermedio Valor real / Vdc real

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión en circuito intermedio medida.
Dependencia: Ver también: r0026
Atención: En SINAMICS S120 AC Drive (AC/AC) es aplicable:
Si se mide una tensión en circuito intermedio < 200 V en un Power Module (p. ej. PM340) esto no da un valor medido útil. En este caso, al aplicar una alimentación externa de 24 V se visualiza un valor de aprox. 24 V.
Nota: La tensión en el circuito intermedio está disponible filtrada (r0026) y sin filtrar (r0070).

r0070 CO: Tensión en circuito intermedio Valor real / Vdc real

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6723, 6724, 6730, 6731, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión en circuito intermedio medida.
Dependencia: Ver también: r0026
Atención: En SINAMICS S120 AC Drive (AC/AC) es aplicable:
Si se mide una tensión en circuito intermedio < 200 V en un Power Module (p. ej. PM340) esto no da un valor medido útil. En este caso, al aplicar una alimentación externa de 24 V se visualiza un valor de aprox. 24 V.
Nota: La tensión en el circuito intermedio está disponible filtrada (r0026) y sin filtrar (r0070).

r0071 Tensión de salida máxima / U_salida máx

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1710, 6300, 6640, 6722, 6723, 6724, 6725, 6727
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión de salida máxima.
Dependencia: La tensión de salida máxima depende de la tensión actual en el circuito intermedio (r0070) y de la máxima tasa de modulación (p1803).
Nota: A medida que crece la carga del motor (en régimen motor) se reduce la tensión máxima de salida debido a la menor tensión en el circuito intermedio.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0072[0...3] CO: Tensión de entrada / U_entrada

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión de entrada actual de la etapa de potencia (Line Module).

Índice:
[0] = Tensión en bornes de entrada de etapa de potencia del mod. red
[1] = Tensión en los VSM o en los bornes de entrada del filtro de red
[2] = Tensión de la fuente de tensión del modelo de red
[3] = Tensión filtrada de la fuente de tensión del modelo de red

Nota: Las tensiones de entrada estás disponibles filtradas (r0025) y sin filtrar (r0072).

r0072[0]:

Visualiza la tensión pulsada en los bornes de entrada de red de la etapa de potencia. El valor se calcula a partir de la tasa de modulación (r0074) y por tanto sólo es correcto en el modo con regulación y con impulsos habilitados.

r0072[1]:

Visualiza la tensión en los bornes de entrada del filtro de red o en el punto de conexión de un Voltage Sensing Module (VSM). El valor se calcula a partir de los valores medidos del VSM r3661 y r3662 y por tanto es igual a 0 en el caso de que no haya conectado ningún VSM.

r0072[2]:

Visualiza el valor estimado de la tensión para la fuente de tensión que se calcula en el modelo de tensión del PLL de red. (Las magnitudes de entrada del modelo son las medidas de las corrientes de red y de la tensión del circuito intermedio, así como las propiedades del filtro de red p0225, p0226 y la inductancia de la red p3424.)

r0072[3]:

Visualiza el valor filtrado para la fuente de tensión en r0072[2]. La constante de tiempo del filtro PT1 se ajusta en p3472.

r0072 CO: Tensión de salida / U_salida

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5730, 6730, 6731, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión de salida actual de la etapa de potencia (Motor Module).

Dependencia: Ver también: r0025

Nota: La tensión de salida está disponible filtrada (r0025) y sin filtrar (r0072).

r0073 Tasa de modulación máxima / Tasa_modul máx

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6723, 6724, 6725
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la tasa o grado de modulación máximo.

Dependencia: Ver también: p1803

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0074 CO: Tasa modulación / Tasa modulación

A_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730, 6730, 6731, 6799, 8940, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la tasa de modulación actual.

Dependencia: Ver también: r0028

Nota: En modulación de vector tensión (fasor) un 100 % se corresponden con la tensión de salida máxima sin sobremodulación.

Valores superiores a 100 % señalizan sobremodulación, valores inferiores a 100 % no tienen sobremodulación.

La tensión de fase (compuesta, eficaz) se calcula como sigue: (r0074 x r0070)/(raíz(2) x 100%).

La tasa de modulación está disponible filtrada (r0028) y sin filtrar (r0074).

r0075 CO: Consigna de corriente reactiva / I_cons_react

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna de corriente reactiva.

Dependencia: Ver también: r3471, p3610

Nota: La demanda de corriente reactiva del filtro de red debe cubrirse con una unidad de alimentación/devolución regulada para que el convertidor trabaje visto desde la red con el factor de potencia 1. La consigna r0075 incluye la corriente reactiva para un filtro de red (r3471) dependiente del punto de trabajo actual.

Si las fases de red están invertidas y, con ello, la orientación de la tensión de red (r0066 < 0) resultante es negativa, hay que tener en cuenta que el signo de la corriente reactiva se invierte.

r0075 CO: Intensidad de consigna formadora de campo / Id_cons

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5714, 5722, 6714
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna de intensidad formadora de campo (Id_cons).

Nota: En control por U/f este valor carece de importancia.

r0076 CO: Corriente reactiva real / I_reac_real

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1774, 1775, 8850, 8946, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente reactiva real.

Dependencia: Ver también: r0029, r0075

Nota: La corriente reactiva real está disponible filtrada (r0029) y sin filtrar (r0076).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0076 CO: Intensidad real formadora de campo / Id_real

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 1710, 5714, 5730, 6714, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad real formadora de campo (Id_real).

Dependencia: Ver también: r0029

Nota: En control por U/f este valor carece de importancia.
La intensidad real formadora de campo está disponible filtrada (r0029) y sin filtrar (r0076).

r0077 CO: Consigna de intensidad activa / Cons I act

A_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1774, 8940, 8946
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna de intensidad activa (Iq_cons).

r0077 CO: Consigna de intensidad formadora de par / Iq_cons

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 1774, 5714, 6710, 6714, 6719
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad real formadora de par / fuerza.

Nota: En control por U/f este valor carece de importancia.

r0077 CO: Consigna de intensidad formadora de fuerza / Iq_cons

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 1774, 5714, 6710, 6714, 6719
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad real formadora de par / fuerza.

Nota: En control por U/f este valor carece de importancia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0078 CO: Corriente activa real / I real act

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1774, 1775, 8850, 8946, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza el valor real para la corriente activa.

Dependencia: Ver también: r0030

Nota: La corriente activa real está disponible filtrada (r0030) y sin filtrar (r0078).

r0078[0...1] CO: Intensidad real formadora de par / Iq_real

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5714, 5730
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad real formadora de par (Iq_real).

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045

Dependencia: Ver también: r0030, p0045

Nota: En control por U/f estos valores carecen de importancia.
La intensidad real formadora de par está disponible filtrada (r0030 con 100 ms, r0078[1] con p0045) y sin filtrar (r0078[0]).

r0078[0...1] CO: Intensidad real formadora de fuerza / Iq_real

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5714, 5730
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad real formadora de fuerza (Iq_real).

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045

Dependencia: Ver también: r0030, p0045

Nota: En control por U/f estos valores carecen de importancia.
La intensidad real formadora de fuerza está disponible filtrada (r0030 con 100 ms, r0078[1] con p0045) y sin filtrar (r0078[0]).

r0078 CO: Intensidad real formadora de par / Iq_real

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1710, 6310, 6714, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad real formadora de par (Iq_real).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r0030
Nota: En control por U/f este valor carece de importancia.
La intensidad real formadora de par está disponible filtrada (r0030 con 300 ms) y sin filtrar (r0078).

r0079[0...1] CO: Consigna de par total / M_cons total

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5610, 8012
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par a la salida del regulador de velocidad de giro (antes de la interpolación de ciclo).
Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045

r0079[0...1] CO: Consigna de fuerza total / F_cons total

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5610, 8012
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la consigna de fuerza a la salida del regulador de velocidad lineal (antes de la interpolación de ciclo).
Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045

r0079 CO: Consigna de par / M_cons total

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1700, 1710, 6030, 6060, 6710, 8012
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par a la salida del regulador de velocidad de giro.

r0080 CO: Par real / M_ist

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el valor real actual del par.
Dependencia: Ver también: r0031
Nota: El par real está disponible filtrado (r0031) y sin filtrar (r0080).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0080 CO: Fuerza real / F_ist

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la fuerza real actual.

Dependencia: Ver también: r0031

Nota: La fuerza real está disponible filtrada (r0031) y sin filtrar (r0080).

r0080[0...1] CO: Par real / M_ist

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el valor real actual del par.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045

Dependencia: Ver también: r0031

Nota: El par real está disponible filtrado (r0031 con 100 ms, r0080[1] con p0045) y sin filtrar (r0080[0]).

r0081 CO: Aprovechamiento de par / Aprovech. del par

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza, en porcentaje, el aprovechamiento del par.
'El aprovechamiento del par resulta del par filtrado demandado referido al límite de par actual.

Dependencia: Ver también: r0033

Nota: El aprovechamiento de par está disponible filtrado (r0033) y sin filtrar (r0081).
El aprovechamiento del par resulta del par demandado referido al límite de par como sigue:
- Par positivo: r0081 = ((r0079 + p1532) / (r1538 - p1532)) * 100%
- Par negativo: r0081 = ((-r0079 + p1532) / (-r1539 + p1532)) * 100%
El cálculo del aprovechamiento de par depende de la constante de tiempo de filtro (p0045) ajustada.

r0081 CO: Aprovechamiento de fuerza / Aprovech_F

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza, en porcentaje, el aprovechamiento de la fuerza.
'El aprovechamiento de la fuerza resulta de la fuerza filtrada demandada referida al límite de fuerza actual.

Dependencia: Ver también: r0033

Nota: El aprovechamiento de la fuerza está disponible filtrado (r0033) y sin filtrar (r0081).
El cálculo del aprovechamiento de la fuerza depende de la constante de tiempo de filtro (p0045) ajustada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0081 CO: Aprovechamiento de par / Aprovech. del par

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8012
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza, en porcentaje, el aprovechamiento del par.
'El aprovechamiento del par resulta del par filtrado demandado referido al límite de par actual.

Dependencia: Ver también: r0033

Nota: El aprovechamiento de par está disponible filtrado (r0033) y sin filtrar (r0081).
El aprovechamiento del par resulta del par demandado referido al límite de par como sigue:
- Par positivo: r0081 = (r0079 / r1538) * 100%
- Par negativo: r0081 = (-r0079 / -r1539) * 100%

r0082 CO: Potencia activa real / P_real

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8750, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_7	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia activa momentánea del motor.

Dependencia: Ver también: r0032

Nota: La potencia activa está disponible filtrada (r0032) y sin filtrar (r0082).

r0082 CO: Potencia activa real / P_real

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8750, 8850, 8950
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_7	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia activa momentánea del motor.

Dependencia: Ver también: r0032

Atención: Para Basic Line Modules de forma constructiva Chassis, el valor mostrado no es válido, ya que en estos equipos no hay detección de corriente.

Nota: La potencia activa está disponible filtrada (r0032) y sin filtrar (r0082).

r0082[0...2] CO: Potencia activa real / P_real

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia activa momentánea del motor.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045
[2] = Potencia eléctrica

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r0032
Nota: La potencia activa mecánica está disponible filtrada (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) y sin filtrar (r0082[0]).

r0082[0...2] CO: Potencia activa real / P_real

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5730
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_8	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia activa momentánea del motor.
Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045
[2] = Potencia eléctrica
Dependencia: Ver también: r0032
Nota: La potencia activa mecánica está disponible filtrada (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) y sin filtrar (r0082[0]).

r0082[0...2] CO: Potencia activa real / P_real

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714, 6799
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia activa momentánea del motor.
Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045
[2] = Potencia eléctrica
Dependencia: Ver también: r0032
Nota: La potencia activa mecánica está disponible filtrada (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) y sin filtrar (r0082[0]).

r0083 CO: Consigna de flujo / Cons flujo

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5722
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna de flujo.

r0083 CO: Consigna de flujo / Cons flujo

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna de flujo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0084 CO: Flujo real / Flujo real

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5722
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el flujo real.

r0084[0...1] CO: Flujo real / Flujo real

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6726, 6730, 6732
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el flujo real.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrada

Nota: El flujo real filtrado con p1585 (índice 1) se visualiza sólo en motores síncronos con excitación independiente. En los casos siguientes también se visualiza el flujo real no filtrado:
- en el ámbito del modelo de corriente.
- Durante la identificación de la posición polar.
- En el control por I/f.
- En caso de accionamiento volcado.

r0087 CO: Factor de potencia real / Cos phi real

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714, 6730, 6732, 6799
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza el factor de potencia real actual.

r0088 CO: Tensión en circuito intermedio Consigna / Vdc Consigna

A_INF, SERVO (R_tecn)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940, 8964
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la consigna de la tensión en el circuito intermedio.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0088 CO: Tensión en circuito intermedio Consigna / Vdc Consigna

VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la consigna de la tensión en el circuito intermedio.

r0089[0...2] Tensiones de fase Valor real / U_fase Vreal

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6719
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión de fase actual.

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

Nota: Los valores se determinan a partir del ciclo de trabajo del transistor.

p0092 Modo isócrono predeterminación/comprobación / Modo isócrono

CU_CX32, CU_I	**Modificable:** C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	1

Descripción: Ajuste para predeterminar/comprobar los tiempos de muestreo para los ciclos de regulador internos para el régimen con PROFIdrive síncrono al ciclo.

p0092 = 1:

Los ciclos de regulador se ajustan de modo que permitan el régimen con PROFIdrive síncrono al ciclo. Si, tras una modificación de los ciclos de regulador, el régimen con PROFIdrive síncrono al ciclo no fuera posible, se generaría el mensaje correspondiente.

El preajuste de los ciclos de regulador puede producir un derating en el Motor Module (p. ej. p0115[0] = 400 µs --> 375 µs).

Para el cálculo de la tasa de carga de la unidad de accionamiento (r9976), si se utilizan los grupos de ejecución fijos DCC "Recibir DESPUÉS de IF1 PROFIdrive PZD" y "Enviar ANTES de IF1 PROFIdrive PZD", su carga de tiempo de cálculo máxima se calcula ya en el arranque para el modo isócrono y se considera en r9976 (versión V4.3 o superior).

p0092 = 0:

El ajuste de los ciclos de regulador se realiza sin limitaciones por el régimen con PROFIdrive síncrono al ciclo (como hasta la versión V2.3).

Para el cálculo de la tasa de carga de la unidad de accionamiento (r9976), si se utilizan los grupos de ejecución fijos DCC "Recibir DESPUÉS de IF1 PROFIdrive PZD" y "Enviar ANTES de IF1 PROFIdrive PZD", su carga de tiempo de cálculo máxima se calcula ya en el arranque para el modo no isócrono y se considera en r9976 (versión V4.3 o superior).

Valor:
0: No hay PROFIBUS isócrono
1: PROFIBUS isócrono

Dependencia: Ver también: r0110, p0115
Ver también: A01223, A01224

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Para el modo isócrono sólo se permiten ciclos del regulador de intensidad (p0115[0]) que sean múltiplos enteros de 125 µs.

Asimismo son posibles también los ciclos del regulador de intensidad de 31,25 µs y 62,5 µs.

Atención: p0092 sólo tiene influencia sobre el preajuste automático de los ciclos (p0115) en el accionamiento. Si posteriormente se modifican los ciclos en el modo de experto (p0112 = 0), debe ajustarse p0092 = 0 para que los nuevos valores no se vuelvan a sobrescribir con el preajuste automático durante una descarga de parámetros.

Deben seguir asegurándose las condiciones para el ciclo del regulador de intensidad en modo isócrono (ver sección Precaución).

p0092 Modo isócrono predeterminación/comprobación / Modo isócrono

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajuste para predeterminar/comprobar los tiempos de muestreo para los ciclos de regulador internos para el régimen con PROFIdrive síncrono al ciclo.

p0092 = 1:

Los ciclos de regulador se ajustan de modo que permitan el régimen con PROFIdrive síncrono al ciclo. Si, tras una modificación de los ciclos de regulador, el régimen con PROFIdrive síncrono al ciclo no fuera posible, se generaría el mensaje correspondiente.

El preajuste de los ciclos de regulador puede producir un derating en el Motor Module (p. ej. p0115[0] = 400 µs --> 375 µs).

Para el cálculo de la tasa de carga de la unidad de accionamiento (r9976), si se utilizan los grupos de ejecución fijos DCC "Recibir DESPUÉS de IF1 PROFIdrive PZD" y "Enviar ANTES de IF1 PROFIdrive PZD", su carga de tiempo de cálculo máxima se calcula ya en el arranque para el modo isócrono y se considera en r9976 (versión V4.3 o superior).

p0092 = 0:

El ajuste de los ciclos de regulador se realiza sin limitaciones por el régimen con PROFIdrive síncrono al ciclo (como hasta la versión V2.3).

Para el cálculo de la tasa de carga de la unidad de accionamiento (r9976), si se utilizan los grupos de ejecución fijos DCC "Recibir DESPUÉS de IF1 PROFIdrive PZD" y "Enviar ANTES de IF1 PROFIdrive PZD", su carga de tiempo de cálculo máxima se calcula ya en el arranque para el modo no isócrono y se considera en r9976 (versión V4.3 o superior).

Valor:
0: No hay PROFIBUS isócrono
1: PROFIBUS isócrono

Dependencia: Ver también: r0110, p0115

Ver también: A01223, A01224

Precaución: Para el modo isócrono sólo se permiten ciclos del regulador de intensidad (p0115[0]) que sean múltiplos enteros de 125 µs.

Asimismo son posibles también los ciclos del regulador de intensidad de 31,25 µs y 62,5 µs.

Atención: p0092 sólo tiene influencia sobre el preajuste automático de los ciclos (p0115) en el accionamiento. Si posteriormente se modifican los ciclos en el modo de experto (p0112 = 0), debe ajustarse p0092 = 0 para que los nuevos valores no se vuelvan a sobrescribir con el preajuste automático durante una descarga de parámetros.

Deben seguir asegurándose las condiciones para el ciclo del regulador de intensidad en modo isócrono (ver sección Precaución).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0093 CO: Ángulo de pos. polar normalizado eléctricamente / Pos.polar el.norm

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4710
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el ángulo eléctrico de posición polar normalizado.

Dependencia: Ver también: r0094, p0431, r1778

Atención: En la salida del ángulo de posición polar (r0093) a través de hembrilla Tx (x = 0, 1, 2) para la calibración del encóder (determinación del offset del ángulo de conmutación), la hembrilla utilizada debe parametrizarse como sigue:

p0771[x] = r0093

p0777[x] = 0%

p0778[x] = 0 V

p0779[x] = 400%

p0780[x] = 4 V

p0783[x] = 0 V

p0784[x] = 0

Con p1821 = 1 (campo antihorario) es aplicable:

Para calibrar el encóder usando el método de la FEM es necesario invertir el valor encontrado con el osciloscopio para ajustarlo en p0431

Nota: Al operar con encóder y supresión de impulsos es aplicable:

- El valor se forma con r0094 + 180 °.
- Este ángulo puede usarse para calibrar el encóder en motores síncronos.

En caso de habilitación de impulsos es aplicable:

- El valor muestra el ángulo de transformación usado por la regulación + 180 °
- Al contrario que r0094, este valor es también representativo en operación sin encóder y tras la identificación de la posición polar.

r0094 CO: Ángulo de transformación / Angulo_transform.

A_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el ángulo de transformación.

Nota: El ángulo de transformación equivale al ángulo de la red.

r0094 CO: Ángulo de transformación / Angulo_transform.

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 1680, 1690, 4710, 6714, 6730, 6731, 6732
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el ángulo de transformación.

Dependencia: Ver también: r0093, p0431, r1778

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El ángulo de transformación equivale al ángulo eléctrico de conmutación.
Si no se ejecuta ninguna identificación de la posición polar (p1982) y está ajustado el encóder, es aplicable: el valor procede del encóder y muestra el ángulo eléctrico del vector flujo (eje d).

p0097 Selección de tipo objetos de accto. / Selecc. Tipo DO

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	24	0

Descripción: Ejecución de una configuración automática de dispositivos.
Se ajustan correspondientemente p0099, p0107 y p0108.

Valor:
0: Nada elegido
1: Tipo objeto de accto SERVO
2: Tipo objeto de accto VECTOR
3: SINAMICS GM (DFEMV & VECTORMV)
4: SINAMICS SM (AFEMV & VECTORMV)
5: SINAMICS GL (VECTORGL)
6: SINAMICS SL (VECTORSL)
12: Tipo objeto de accto VECTOR Conectado en paralelo
13: Tipo objeto de accto VECTORMV - GM Conectado en paralelo
14: Tipo objeto de accto VECTORMV - SM Conectado en paralelo
15: Tipo objeto accionamiento DC_CTRL
16: Tipo objeto accionamiento SERVO HMI
17: Tipo objeto accionamiento VECTOR HMI
24: Tipo objeto de accto VECTORMV - SM Conectado en paralelo

Dependencia: Ver también: r0098, p0099
Ver también: A01330

Nota: Con p0097 = 0, p0099 se ajusta automáticamente al ajuste de fábrica.
Los posibles ajustes dependen del tipo de equipo.

r0098[0...5] Topología real de equipos / TopoReal_equipos

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza codificada la topología real reconocida automáticamente.

Índice:
[0] = Conector DRIVE-CLiQ X100
[1] = Conector DRIVE-CLiQ X101
[2] = Conector DRIVE-CLiQ X102
[3] = Conector DRIVE-CLiQ X103
[4] = Conector DRIVE-CLiQ X104
[5] = Conector DRIVE-CLiQ X105

Dependencia: Ver también: p0097, p0099

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Codificación de la topología: abcd efgh hex
a = Cantidad de Active Line Modules
b = Cantidad de Motor Modules
c = Cantidad de motores
d = Cantidad de encóders en motor (o de mediciones de tensión de red en Active Line Modules)
d = Cantidad de encóders adicionales (o de mediciones de tensión de red en Active Line Modules)
b = Cantidad de Terminal Modules
b = Cantidad de Terminal Boards
h = Reservado
Si en todos los índices se muestra el valor 0, esto significa que no se ha detectado ningún componente vía DRIVE-CLiQ.
Si en otro punto de la codificación (abcd efgh hex) aparece un valor F hex, esto señaliza un desbordamiento.

p0099[0...5] Topología teórica de equipos / TopoTeó_equipos

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajuste codificado de la topología teórica (ver r0098). Este ajuste se realiza durante la puesta en marcha.
También se cuentan los componentes desactivados o no disponibles.

Índice:
[0] = Conector DRIVE-CLiQ X100
[1] = Conector DRIVE-CLiQ X101
[2] = Conector DRIVE-CLiQ X102
[3] = Conector DRIVE-CLiQ X103
[4] = Conector DRIVE-CLiQ X104
[5] = Conector DRIVE-CLiQ X105

Dependencia: El parámetro sólo puede cambiarse con p0097 = 0.
Si debe realizarse una configuración automática de equipos, para efectos de confirmación deberá ajustarse un índice la topología real al valor de la topología real en r0098. Debe elegirse un índice de topología real con un valor diferente de 0.
Ver también: p0097, r0098
Ver también: A01330

Nota: El parámetro sólo puede ajustarse a los valores 0, el valor de la topología real actual, el valor de la topología teórica actual y FFFFFFFF hex.
Si en todos los índices se muestra el valor 0, esto significa que no se ha realizado aún ninguna puesta en marcha.
El valor FFFFFFFF hex muestra que la topología no ha sido generada por la configuración automática de equipos, sino que la puesta en marcha ha sido hecha con el software al efecto (p. ej. mediante descarga de parámetros).

p0100 Motor IEC/NEMA / Motor IEC/NEMA

SERVO

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Definición de si los ajustes de potencia de motor y convertidor (p. ej. potencia asignada del motor - p0307) se expresan en [kW] o en [hp]
La frecuencia asignada del motor (p0310) se ajusta a 50 Hz ó 60 Hz.
Para p0100 = 0 es aplicable: Debe parametrizarse el factor de potencia (p0308).
Para p0100 = 1 es aplicable: Debe parametrizarse el rendimiento (p0309).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor: 0: Motor IEC (50Hz, unidades SI)
1: Motor NEMA (60Hz, unidades US)

Dependencia: Si se modifica p0100 se resetean todos los parámetros asignados del motor. Sólo después se realizarán conversiones de unidades si procede.

Se modifican las unidades de todos los parámetros de motor afectados por la selección de IEC o NEMA (p. ej. r0206, p0307, p0316, r0333, r0334, p0341, p0344, r1493, r1969).

Ver también: r0206, p0210, p0300, p0304, p0305, p0307, p0308, p0309, p0310, p0311, p0312, p0314, p0320, p0322, p0323, p0335, r0336, r0337, p0338, p1800

Nota: El parámetro sólo es modificable en accionamientos vectoriales (ver p0107).

El valor de este parámetro no se resetea si se restablece el ajuste de fábrica (ver p0010 = 30, p0970).

p0100 Motor IEC/NEMA / Motor IEC/NEMA

VECTOR

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Definición de si los ajustes de potencia de motor y convertidor (p. ej. potencia asignada del motor - p0307) se expresan en [kW] o en [hp]

La frecuencia asignada del motor (p0310) se ajusta a 50 Hz ó 60 Hz.

Para p0100 = 0 es aplicable: Debe parametrizarse el factor de potencia (p0308).

Para p0100 = 1 es aplicable: Debe parametrizarse el rendimiento (p0309).

Valor: 0: Motor IEC (50Hz, unidades SI)
1: Motor NEMA (60Hz, unidades US)

Dependencia: Si se modifica p0100 se resetean todos los parámetros asignados del motor. Sólo después se realizarán conversiones de unidades si procede.

Se modifican las unidades de todos los parámetros de motor afectados por la selección de IEC o NEMA (p. ej. r0206, p0307, p0316, r0333, r0334, p0341, p0344, r1493, r1969).

Ver también: r0206, p0210, p0300, p0304, p0305, p0307, p0308, p0309, p0310, p0311, p0312, p0314, p0320, p0322, p0323, p0335, r0336, r0337, p0338, p1800

Nota: El parámetro sólo es modificable en accionamientos vectoriales (ver p0107).

El valor de este parámetro no se resetea si se restablece el ajuste de fábrica (ver p0010 = 30, p0970).

p0101[0...23] N.º objetos de accionamiento / DO Números

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	62	0

Descripción: El parámetro incluye el número de objeto a través del que se accede a cada objeto de accionamiento.

En cada índice se ajusta el número de un objeto de accionamiento presente.

Valor = 0: No hay definido ningún objeto de accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Nº objeto de accto Control Unit
[1] = Nº objeto de accto 1
[2] = Nº objeto de accto 2
[3] = Nº objeto de accto 3
[4] = Nº objeto de accto 4
[5] = Nº objeto de accto 5
[6] = Nº objeto de accto 6
[7] = Nº objeto de accto 7
[8] = Nº objeto de accto 8
[9] = Nº objeto de accto 9
[10] = Nº objeto de accto 10
[11] = Nº objeto de accto 11
[12] = Nº objeto de accto 12
[13] = Nº objeto de accto 13
[14] = Nº objeto de accto 14
[15] = Nº objeto de accto 15
[16] = Nº objeto de accto 16
[17] = Nº objeto de accto 17
[18] = Nº objeto de accto 18
[19] = Nº objeto de accto 19
[20] = Nº objeto de accto 20
[21] = Nº objeto de accto 21
[22] = Nº objeto de accto 22
[23] = Nº objeto de accto 23

Nota: Los números se asignan una vez de forma automática y ya no pueden modificarse mientras no se borre el objeto.
En el software de puesta en marcha este número de objeto no puede entrarse por la lista de experto, se asigna automáticamente al insertar un objeto.

r0102[0...1] Cantidad objetos de accionamiento / DO Cantidad

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de los objetos de accionamiento existentes o existentes y preparados.

Índice: [0] = Objetos de accionamiento existentes
[1] = Objetos de accionamiento existentes y preparados

Dependencia: Ver también: p0101

Nota: Los números de los objetos de accionamiento figuran en p0101.
Índice 0:
Visualiza la cantidad de los objetos de accionamiento ya creados.
Índice 1:
Visualiza la cantidad de los objetos de accionamiento ya creados y, además, de los pendientes de crear.

r0103 Vista específica de aplicación / Vista esp_aplic

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	-

Descripción: Visualiza la vista específica de la aplicación de tipo de cada objeto de accionamiento.

Dependencia: Ver también: p0107, r0107

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0103[0...23] Vista específica de aplicación / Vista esp_aplic

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	999	0

Descripción: En cada índice está ajustada la vista específica de la aplicación de un objeto de accionamiento presente.
Este parámetro no puede modificarse.

Dependencia: Ver también: p0107, r0107

Nota: Las vistas específicas de la aplicación se definen en archivos en la memoria no volátil con la estructura siguiente:
PDxxxyyy.ACX
xxx: Vista específica de la aplicación (p0103)
yyy: Tipo del objeto de accionamiento (p0107)
Ejemplo:
PD052011.ACX
--> "011" representa objeto de accionamiento del tipo SERVO
--> "052" es el número de la vista para este objeto de accionamiento

p0105 Activar/desactivar objeto de accionamiento / DO act/desac

A_INF, B_INF, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM17, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar un objeto de accionamiento.

Valor:
0: Desactivar objeto de accionamiento
1: Activar objeto de accionamiento
2: Desactivar/No existe objeto de accionamiento

Recomend.: Después de enchufar todos los componentes de un objeto de accionamiento, se debería esperar primero la alarma A01316 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0106
Ver también: A01314, A01316

Precaución: Para activar objetos de accionamiento con funciones Safety habilitadas es aplicable:
Tras la reactivación debe realizarse un rearranque en caliente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) o un POWER ON.

Atención: Al activar es aplicable:
Si se enchufan por primera vez componentes y se activa el objeto de accionamiento respectivo, se ejecuta automáticamente una rutina de arranque del sistema de accionamiento. Para ello es necesario suprimir los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. al valor = 0, 2:

Al desactivar un objeto de accionamiento éste ya no emite más errores.

Rel. al valor = 0:

Todos los componentes del objeto de accionamiento se han puesto totalmente en marcha y se desactivan con este valor. Se pueden retirar de DRIVE-CLiQ sin errores.

Rel. al valor = 1:

Todos los componentes del objeto de accionamiento deben estar presentes para el servicio sin errores.

Rel. al valor = 2:

Los componentes de un objeto de accionamiento ajustados a este valor en un proyecto generado offline nunca deben estar enchufados en la topología real desde el principio. Con ello se identifican componentes para puentear en la línea DRIVE-CLiQ.

En componentes que constan de varios componentes individuales (p. ej. Double Motor Module), no está permitido ajustar solo un subconjunto a este valor.

p0105 Activar/desactivar objeto de accionamiento / DO act/desac

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar un objeto de accionamiento.

Valor:
0: Desactivar objeto de accionamiento
1: Activar objeto de accionamiento

Dependencia: Ver también: r0106

Atención: Al activar es aplicable:

Si se enchufan por primera vez componentes y se activa el objeto de accionamiento respectivo, se ejecuta automáticamente una rutina de arranque del sistema de accionamiento. Para ello es necesario suprimir los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

p0105 Activar/desactivar objeto de accionamiento / DO act/desac

TM15, TM31, TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar un objeto de accionamiento.

Valor:
0: Desactivar objeto de accionamiento
1: Activar objeto de accionamiento
2: Desactivar/No existe objeto de accionamiento

Recomend.: Después de enchufar todos los componentes de un objeto de accionamiento, se debería esperar primero la alarma A01316 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0106

Ver también: A01314, A01316

Advertencia: Un accionamiento que se desplaza por simulación de las entradas de un Terminal Module se detiene durante la conmutación de este parámetro.

Atención: Al activar es aplicable:

Si se enchufan por primera vez componentes y se activa el objeto de accionamiento respectivo, se ejecuta automáticamente una rutina de arranque del sistema de accionamiento. Para ello es necesario suprimir los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. al valor = 0, 2:

Al desactivar un objeto de accionamiento éste ya no emite más errores.

Rel. al valor = 0:

Todos los componentes del objeto de accionamiento se han puesto totalmente en marcha y se desactivan con este valor. Se pueden retirar de DRIVE-CLiQ sin errores.

Rel. al valor = 1:

Todos los componentes del objeto de accionamiento deben estar presentes para el servicio sin errores.

Rel. al valor = 2:

Los componentes de un objeto de accionamiento ajustados a este valor en un proyecto generado offline nunca deben estar enchufados en la topología real desde el principio. Con ello se identifican componentes para puentear en la línea DRIVE-CLiQ.

En componentes que constan de varios componentes individuales (p. ej. Double Motor Module), no está permitido ajustar solo un subconjunto a este valor.

p0105 Activar/desactivar objeto de accionamiento / DO act/desac

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar un objeto de accionamiento.

Valor:
0: Desactivar objeto de accionamiento
1: Activar objeto de accionamiento
2: Desactivar/No existe objeto de accionamiento

Recomend.: Después de enchufar todos los componentes de un objeto de accionamiento, se debería esperar primero la alarma A01316 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0106

Ver también: A01314, A01316

Precaución: TM54F sólo puede desactivarse si están desactivados todos los accionamientos asignados mediante p10010, o bien en los accionamientos asignados no se ha habilitado Safety.

Para activar objetos de accionamiento con funciones Safety habilitadas es aplicable:

Tras la reactivación debe realizarse un rearranque en caliente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) o un POWER ON.

Atención: Al activar es aplicable:

Si se enchufan por primera vez componentes y se activa el objeto de accionamiento respectivo, se ejecuta automáticamente una rutina de arranque del sistema de accionamiento. Para ello es necesario suprimir los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

Nota: Rel. al valor = 0, 2:

Al desactivar un objeto de accionamiento éste ya no emite más errores.

Rel. al valor = 0:

Todos los componentes del objeto de accionamiento se han puesto totalmente en marcha y se desactivan con este valor. Se pueden retirar de DRIVE-CLiQ sin errores.

Rel. al valor = 1:

Todos los componentes del objeto de accionamiento deben estar presentes para el servicio sin errores.

Rel. al valor = 2:

Los componentes de un objeto de accionamiento ajustados a este valor en un proyecto generado offline nunca deben estar enchufados en la topología real desde el principio. Con ello se identifican componentes para puentear en la línea DRIVE-CLiQ.

En componentes que constan de varios componentes individuales (p. ej. Double Motor Module), no está permitido ajustar solo un subconjunto a este valor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0106 Objeto de accionamiento activo/inactivo / DO act/inac

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	-

Descripción: Visualiza el estado "activo/inactivo" de un objeto de accionamiento.

Valor:
0: Objeto de accionamiento inactivo
1: Objeto de accionamiento activo

Dependencia: Ver también: p0105

r0107 Tipo objetos de accionamiento / DO Tipo

A_INF, B_INF, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	300	-

Descripción: Visualiza el tipo de cada objeto de accionamiento.

Valor:
0: -
1: SINAMICS S
2: SINAMICS G
3: SINAMICS I
4: SINAMICS CX32
5: SINAMICS GM
6: SINAMICS DC
7: SINAMICS GL
9: SINAMICS S110
10: ACTIVE INFEED CONTROL
11: SERVO
12: VECTOR
13: VECTORMV
14: VECTORGL
16: VECTORSL
17: DC_CTRL
18: VECTORM2C
19: VECTORDM
20: SMART INFEED CONTROL
30: BASIC INFEED CONTROL
35: BRAKE MODULE M2C

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

40: ACTIVE INFEED CONTROLMV
41: BASIC INFEED CONTROLMV
42: ACTIVE INFEED CONTROLM2C
51: SINAMICS G120 230 (SingleDO-Drive which combines Device+Vector)
52: SINAMICSG120 240_2 (SingleDO-Drive which combines Device+Vector)
100: TB30 (Terminal Board)
101: SINAMICS SL
102: SINAMICS SM120
104: SINAMICS SM120I
150: DRIVE-CLiQ Hub Module
200: TM31 (Terminal Module)
201: TM41 (Terminal Module)
202: TM17 High Feature (Terminal Module)
203: TM15 (Terminal Module)
204: TM15 (Terminal Module para SINAMICS)
205: TM54F: Maestro (Terminal Module)
206: TM54F: Esclavo (Terminal Module)
207: TM120 (Terminal Module)
254: CU-LINK
300: ENCODER

Dependencia: Ver también: p0103, r0103

p0107[0...23] Tipo objetos de accionamiento / DO Tipo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	300	0

Descripción: En cada índice se ajuste el tipo de un objeto de accionamiento presente.

Valor:
0: -
1: SINAMICS S
2: SINAMICS G
3: SINAMICS I
4: SINAMICS CX32
5: SINAMICS GM
6: SINAMICS DC
7: SINAMICS GL
9: SINAMICS S110
10: ACTIVE INFEED CONTROL
11: SERVO
12: VECTOR
13: VECTORMV
14: VECTORGL
16: VECTORSL
17: DC_CTRL
18: VECTORM2C
19: VECTORDM
20: SMART INFEED CONTROL
30: BASIC INFEED CONTROL
35: BRAKE MODULE M2C
40: ACTIVE INFEED CONTROLMV
41: BASIC INFEED CONTROLMV
42: ACTIVE INFEED CONTROLM2C
51: SINAMICS G120 230 (SingleDO-Drive which combines Device+Vector)
52: SINAMICSG120 240_2 (SingleDO-Drive which combines Device+Vector)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

100: TB30 (Terminal Board)
101: SINAMICS SL
102: SINAMICS SM120
104: SINAMICS SM120I
150: DRIVE-CLiQ Hub Module
200: TM31 (Terminal Module)
201: TM41 (Terminal Module)
202: TM17 High Feature (Terminal Module)
203: TM15 (Terminal Module)
204: TM15 (Terminal Module para SINAMICS)
205: TM54F: Maestro (Terminal Module)
206: TM54F: Esclavo (Terminal Module)
207: TM120 (Terminal Module)
254: CU-LINK
300: ENCODER

Índice: [0] = Tipo objeto de accto Control Unit
[1] = Tipo objeto de accto 1
[2] = Tipo objeto de accto 2
[3] = Tipo objeto de accto 3
[4] = Tipo objeto de accto 4
[5] = Tipo objeto de accto 5
[6] = Tipo objeto de accto 6
[7] = Tipo objeto de accto 7
[8] = Tipo objeto de accto 8
[9] = Tipo objeto de accto 9
[10] = Tipo objeto de accto 10
[11] = Tipo objeto de accto 11
[12] = Tipo objeto de accto 12
[13] = Tipo objeto de accto 13
[14] = Tipo objeto de accto 14
[15] = Tipo objeto de accto 15
[16] = Tipo objeto de accto 16
[17] = Tipo objeto de accto 17
[18] = Tipo objeto de accto 18
[19] = Tipo objeto de accto 19
[20] = Tipo objeto de accto 20
[21] = Tipo objeto de accto 21
[22] = Tipo objeto de accto 22
[23] = Tipo objeto de accto 23

Dependencia: Ver también: p0103, r0103

Precaución: Si se modifica el parámetro y se sale de la puesta en marcha se reinstala todo el software y se pierden todos los parámetros ya ajustados del accionamiento.

Nota: El número (p0101) y el tipo asociado de objeto de accionamiento figuran en el mismo índice.

En SINAMICS S el cambio de tipo de objeto de accionamiento sólo puede hacerse entre SERVO y VECTOR. Al modificar el parámetro y salir de la puesta en marcha (p0009 de 2 a 0) se reajustan los parámetros del accionamiento.

r0108 Objetos accto Módulo de función / DO Módulo función

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el módulo de función activado del objeto de accionamiento respectivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
04	Transformador de red	Activado	No activado	-
07	Respaldo de red dinámico	Activado	No activado	-
12	Reg. estatis. red	Activado	No activado	-
15	Conexión en paralelo	Activado	No activado	-
18	Bloques de función libres	Activado	No activado	-
19	Maestro/esclavo	Activado	No activado	-
26	Braking Module externo	Activado	No activado	-
28	Unidad refriger.	Activado	No activado	-
31	PROFINET	Activado	No activado	-

Nota: Un "módulo de función" es una extensión funcional de un objeto de accionamiento que puede activarse con ocasión de la puesta en marcha.

r0108 Objetos accto Módulo de función / DO Módulo función

B_INF, S_INF

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el módulo de función activado del objeto de accionamiento respectivo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
15	Conexión en paralelo	Activado	No activado	-
18	Bloques de función libres	Activado	No activado	-
26	Braking Module externo	Activado	No activado	-
28	Unidad refriger.	Activado	No activado	-
31	PROFINET	Activado	No activado	-

Nota: Un "módulo de función" es una extensión funcional de un objeto de accionamiento que puede activarse con ocasión de la puesta en marcha.

p0108[0...23] Objetos accto Módulo de función / DO Módulo función

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(2) **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: En cada índice se ajusta el módulo de función de un objeto de accionamiento presente (ver p0101 y p0107).
Para la Control Unit (índice 0) están disponibles los siguientes bits:
Bit 18: Bloques de función libres
Bit 29: CAN
Bit 30: COMM BOARD
Bit 31: PROFINET
Para los demás objetos de accionamiento (índice > 0), el significado de los bits se deduce de los parámetros de visualización r0108 de los objetos de accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:

[0] = Módulos de función Control Unit
[1] = Módulos de función objeto 1
[2] = Módulos de función objeto 2
[3] = Módulos de función objeto 3
[4] = Módulos de función objeto 4
[5] = Módulos de función objeto 5
[6] = Módulos de función objeto 6
[7] = Módulos de función objeto 7
[8] = Módulos de función objeto 8
[9] = Módulos de función objeto 9
[10] = Módulos de función objeto 10
[11] = Módulos de función objeto 11
[12] = Módulos de función objeto 12
[13] = Módulos de función objeto 13
[14] = Módulos de función objeto 14
[15] = Módulos de función objeto 15
[16] = Módulos de función objeto 16
[17] = Módulos de función objeto 17
[18] = Módulos de función objeto 18
[19] = Módulos de función objeto 19
[20] = Módulos de función objeto 20
[21] = Módulos de función objeto 21
[22] = Módulos de función objeto 22
[23] = Módulos de función objeto 23

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-
16	Bit 16	Con	Des	-
17	Bit 17	Con	Des	-
18	Bit 18	Con	Des	-
19	Bit 19	Con	Des	-
20	Bit 20	Con	Des	-
21	Bit 21	Con	Des	-
22	Bit 22	Con	Des	-
23	Bit 23	Con	Des	-
24	Bit 24	Con	Des	-
25	Bit 25	Con	Des	-
26	Bit 26	Con	Des	-
27	Bit 27	Con	Des	-
28	Bit 28	Con	Des	-
29	Bit 29	Con	Des	-
30	Bit 30	Con	Des	-
31	Bit 31	Con	Des	-

Nota:

Un "módulo de función" es una extensión funcional de un objeto de accionamiento que puede activarse con ocasión de la puesta en marcha.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0108 Objetos accto Módulo de función / DO Módulo función

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el módulo de función activado del objeto de accionamiento respectivo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
12	Encóder lineal	Activado	No activado	-
18	Bloques de función libres	Activado	No activado	-
31	PROFINET	Activado	No activado	-

Nota: Un "módulo de función" es una extensión funcional de un objeto de accionamiento que puede activarse con ocasión de la puesta en marcha.

r0108 Objetos accto Módulo de función / DO Módulo función

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el módulo de función activado del objeto de accionamiento respectivo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Regulación de par avanzada	Activado	No activado	-
02	Regulación de velocidad/par	Activado	No activado	-
03	Regulac posición	Activado	No activado	-
04	Posicionador simple	Activado	No activado	-
06	DSC con spline	Activado	No activado	-
07	Advanced Positioning Control (APC)	Activado	No activado	-
08	Canal de consigna avanzado	Activado	No activado	-
09	Parada y retirada avanzadas	Activado	No activado	-
10	Estimador de momento de inercia	Activado	No activado	-
11	Cabezal	Activado	No activado	-
12	Motor lineal	Activado	No activado	-
13	Safety Eje giratorio	Activado	No activado	-
14	Secuenciador de freno avanzado	Activado	No activado	-
16	Regulador tecnológico	Activado	No activado	-
17	Avisos/vigilancias avanzados	Activado	No activado	-
18	Bloques de función libres	Activado	No activado	-
28	Unidad refriger.	Activado	No activado	-
29	CAN	Activado	No activado	-
31	PROFINET	Activado	No activado	-

Nota: Un "módulo de función" es una extensión funcional de un objeto de accionamiento que puede activarse con ocasión de la puesta en marcha.

r0108 Objetos accto Módulo de función / DO Módulo función

TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el módulo de función activado del objeto de accionamiento respectivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
18	Bloques de función libres	Activado	No activado	-
31	PROFINET	Activado	No activado	-

Nota: Un "módulo de función" es una extensión funcional de un objeto de accionamiento que puede activarse con ocasión de la puesta en marcha.

r0108 Objetos accto Módulo de función / DO Módulo función

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -

Grupo Parám.: Regulación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el módulo de función activado del objeto de accionamiento respectivo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
02	Regulación de velocidad/par	Activado	No activado	-
03	Regulac posición	Activado	No activado	-
04	Posicionador simple	Activado	No activado	-
08	Canal de consigna avanzado	Activado	No activado	-
13	Safety Eje giratorio	Activado	No activado	-
14	Secuenciador de freno avanzado	Activado	No activado	-
15	Conexión en paralelo	Activado	No activado	-
16	Regulador tecnológico	Activado	No activado	-
17	Avisos/vigilancias avanzados	Activado	No activado	-
18	Bloques de función libres	Activado	No activado	-
20	Etapa de mando de software	Activado	No activado	-
28	Unidad refriger.	Activado	No activado	-
29	CAN	Activado	No activado	-
31	PROFINET	Activado	No activado	-

Nota: Un "módulo de función" es una extensión funcional de un objeto de accionamiento que puede activarse con ocasión de la puesta en marcha.

r0110[0...2] Tiempos base de muestreo / t_base

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3

Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -

Grupo Parám.: Regulación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [µs]	10000.00 [µs]	- [µs]

Descripción: Visualiza los tiempos base de muestreo.

Los tiempos de muestreo se ajustan vía p0112 o p0115. Los valores para los tiempos base de muestreo se calculan en base a estos ajustes.

Índice:
[0] = Tiempo base de muestreo 0
[1] = Tiempo base de muestreo 1
[2] = Tiempo base de muestreo 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0111 Tiempo base de muestreo selección / t_base sel

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, HUB, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	-

Descripción: Visualiza del tiempo base de muestro elegido para este objeto de accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0110

r0111 Tiempo base de muestreo selección / t_base sel

TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	-

Descripción: Visualiza del tiempo base de muestro elegido para este objeto de accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0110

Nota: Este parámetro carece de significado para TB30 y los Terminal Modules.

Para TB30 y determinados Terminal Modules los tiempos de muestreo pueden ajustarse mediante p4099 (ver descripción de p4099 del módulo en cuestión).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0112 Tiempos de muestreo Ajuste prefijado p0115 / t_muest para p0115

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR	**Modificable:** C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	5	3

Descripción:

Predeterminación de tiempos de muestreo en p0115.

Se predeterminan como sigue los tiempos de ciclo para regulador de intensidad / regulador de velocidad de giro / regulador de flujo / canal de consigna / regulador de posición / posicionar / regulador tecnológico:

SINAMICS S, servoaccionamiento:

p0112 = 1: 250 / 250 / 250 / 4000 / 2000 / 8000 / 4000 µs (para equipos Chassis)

p0112 = 2: 125 / 250 / 250 / 4000 / 2000 / 8000 / 4000 µs

p0112 = 3: 125 / 125 / 125 / 4000 / 1000 / 4000 / 4000 µs

p0112 = 4: 62.5 / 62.5 / 62.5 / 1000 / 1000 / 2000 / 1000 µs

p0112 = 5: 31.25 / 31.25 / 31.25 / 1000 / 1000 / 2000 / 1000 µs

SINAMICS S, Active Infeed (p0112 = 1 no para p0092 = 1):

p0112 = 1: 400 / - / - / 1600 µs (preajuste para frecuencia nominal de pulsación = 2.5 kHz)

p0112 = 2: 250 / - / - / 2000 µs (preajuste para frecuencia nominal de pulsación = 4.0 kHz)

p0112 = 3: 125 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: 125 / - / - / 1000 µs

p0112 = 5: 125 / - / - / 500 µs

SINAMICS S, Smart Infeed (p0112 = 1 no para p0092 = 1):

p0112 = 1: 400 / - / - / 1600 µs (preajuste para frecuencia nominal de pulsación = 2.5 kHz)

p0112 = 2: 250 / - / - / 2000 µs (preajuste para frecuencia nominal de pulsación = 4.0 kHz)

p0112 = 3: 250 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: 250 / - / - / 1000 µs

p0112 = 5: No posible

SINAMICS S, Basic Infeed, Booksize:

p0112 = 4: 250 / - / - / 2000 µs

SINAMICS S, Basic Infeed, Chassis:

p0112 = 1: 2000 / - / - / 2000 µs

p0112 = 2: 2000 / - / - / 2000 µs (preajuste)

p0112 = 3: 2000 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: No posible

p0112 = 5: No posible

SINAMICS S/G, accionamiento vectorial (p0112 = 1 no para p0092 = 1 y no para PM340):

p0112 = 1: 400 / 1600 / 1600 / 1600 / 3200 / 3200 / 3200 µs (para frecuencia nominal de pulsación = 1,25, 2,5 kHz)

p0112 = 2: 250 / 1000 / 2000 / 1000 / 2000 / 4000 / 4000 µs

p0112 = 3: 250 / 1000 / 1000 / 1000 / 2000 / 4000 / 4000 µs (para frecuencia nominal de pulsación = 2,0, 4,0 kHz)

SINAMICS S, accionamiento vectorial:

p0112 = 4: 250 / 500 / 1000 / 500 / 1000 / 2000 / 2000 µs

p0112 = 5: 250 / 250 / 1000 / 250 / 1000 / 2000 / 1000 µs

Valor:

0: Experto
1: xLow
2: Low
3: Estándar
4: High
5: xHigh

Recomend.:

En caso de modificación de los tiempos de muestreo del regulador de intensidad y de velocidad de giro (ver también p0115), tras salir de la puesta en marcha (p0009 = 0) se recomienda recalcular los ajustes de los reguladores por medio de p0340 = 4.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Se prohíbe elegir un valor para el parámetro p0112 si no es ajustable el tiempo de ciclo del regulador de intensidad asociado (p. ej. p0112 = 1 imposible con accionamiento vectorial y etapa de potencia PM340).

Si se ajusta p112 = 5 en un servoaccionamiento, la frecuencia de pulsación p1800 se predetermina con 8 kHz.

Ver también: p0092

Nota: Con p0112 = 0 (experto) se habilita la modificabilidad de tiempos de muestreo específicos en p0115.

p0112 = 1 no se puede ajustar en cado de un tipo de etapa de potencia PM340 (ver r0203) en accionamientos vectoriales.

p0113 Frecuencia de pulsación mínima Selección / F_puls mín Selec

SERVO

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2.000 [kHz]	4.000 [kHz]	4.000 [kHz]

Descripción: El valor predeterminado del tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) se realiza por intermedio de la frecuencia mínima de pulsación.

Dependencia: El parámetro sólo es modificable con p0112 = 0 (Experto). En el modo isócrono (p0092 = 1) el parámetro sólo puede ajustarse de forma que resulte un ciclo del regulador de intensidad que sea múltiplo entero de 125 µs.

Una vez concluida la puesta en marcha (p0009 = p0010 = 0), la frecuencia de pulsación deseada puede ajustarse en p1800.

Ver también: p0112, r0114, p0115, p1800

Nota: El tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) se ajusta al valor inverso del doble de la frecuencia mínima de pulsación. Con p0113 = 2,0 kHz se ajusta p0115[0] = 250 µs; con p0113 = 4,0 kHz se ajusta p0115[0] = 125 µs. El tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) calculado de la frecuencia de pulsación se ajusta en incrementos de 1.25 µs.

Para una etapa de potencia PM340 (ver r0203) sólo pueden ajustarse los valores 2.0 y 4.0 kHz.

p0113 Frecuencia de pulsación mínima Selección / F_puls mín Selec

VECTOR

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.000 [kHz]	4.000 [kHz]	2.000 [kHz]

Descripción: El valor predeterminado del tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) se realiza por intermedio de la frecuencia mínima de pulsación.

Dependencia: El parámetro sólo es modificable con p0112 = 0 (Experto). En el modo isócrono (p0092 = 1) el parámetro sólo puede ajustarse de forma que resulte un ciclo del regulador de intensidad que sea múltiplo entero de 125 µs.

Una vez concluida la puesta en marcha (p0009 = p0010 = 0), la frecuencia de pulsación deseada puede ajustarse en p1800.

Ver también: p0112, r0114, p0115, p1800

Nota: El tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) se ajusta al valor inverso del doble de la frecuencia mínima de pulsación. Con p0113 = 1,0 kHz se ajusta p0115[0] = 500 µs; con p0113 = 2,0 kHz se ajusta p0115[0] = 250 µs. El tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) calculado de la frecuencia de pulsación se ajusta en incrementos de 1.25 µs.

Para una etapa de potencia PM340 (ver r0203) sólo pueden ajustarse los valores 1.0 y 2.0 kHz. 1.0 kHz puede ajustarse para lograr un tiempo de ciclo de regulador de intensidad de 500µs. Sin embargo, en este caso la frecuencia mínima de pulsación p1800 está limitada a 2 kHz.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0114[0...9] Frecuencia de pulsación mínima recomendada / F_puls mín recom

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

Descripción: Visualiza los valores recomendados (índice 0 y 1) para la frecuencia de pulsación mínima (p0113).

Si el sistema rechaza modificar p0113 porque el valor usado está fuera del rango de valores permitidos, puede usarse en su lugar el valor recomendado de r0114.

Índice:
[0] = Si sólo se modifica el accionamiento actual
[1] = Si se modifican todos los accionamientos en la línea DRIVE-CLiQ
[2] = 2. frecuencia de pulsación posible
[3] = 3. frecuencia de pulsación posible
[4] = 4. frecuencia de pulsación posible
[5] = 5. frecuencia de pulsación posible
[6] = 6. frecuencia de pulsación posible
[7] = 7. frecuencia de pulsación posible
[8] = 8. frecuencia de pulsación posible
[9] = 9. frecuencia de pulsación posible

Dependencia: Ver también: p0113

Nota: Tras salir de la puesta en marcha (p0009 = p0010 = 0), en los índices de 1 a 9 se visualizan las frecuencias de pulsación calculadas a partir del tiempo de muestreo p115[0]. De no haber otras limitaciones (p. ej. debidas a que se ha elegido un filtro de salida), dichos valores pueden ajustarse en p1800. La frecuencia máxima de pulsación de la etapa de potencia ya se consideró en r0114.

Un valor de 0 kHz no representa una frecuencia de pulsación recomendada.

p0115[0...6] Tiempos de muestreo para lazos de regulación internos / t_muest int Reg

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	[0] 125.00 [µs]
		[1] 125.00 [µs]
		[2] 125.00 [µs]
		[3] 4000.00 [µs]
		[4] 1000.00 [µs]
		[5] 4000.00 [µs]
		[6] 4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta los tiempos de muestreo para los lazos de regulación.

Los valores se predeterminan con p0112 y sólo pueden cambiarse puntualmente en con p0112 = 0 (Experto).

Recomend.: En caso de modificación de los tiempos de muestreo del regulador de intensidad y de velocidad de giro (ver también p0115), tras salir de la puesta en marcha (p0009 = 0) se recomienda recalcular los ajustes de los reguladores por medio de p0340 = 4.

Índice:
[0] = Reg de I
[1] = Reg. de velocidad
[2] = Reg. de flujo
[3] = Canal de consigna
[4] = Regulador posición
[5] = Posicionar
[6] = Regulador tecnológico

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Los tiempos de muestreo sólo pueden modificarse por separado si está ajustado p0112 = 0 (Experto). Si se modifica el tiempo de muestreo en el modo de experto, entonces todos los tiempos de muestreo de mayor índice se cambian en la misma proporción. Este arrastre de los segmentos de tiempo más lentos sólo se produce si el tiempo de muestreo así calculado no viola ningún límite. El límite superior es 8 ms.

Los lazos de regulación superiores sólo pueden calcularse en múltiplos enteros de los lazos de regulación subordinados n (p. ej. p0115[1] = N * p0115[0]; con N = entero). El tiempo de muestreo del regulador de velocidad (p0115[1]) puede ser como máximo 8 veces el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).

El tiempo de muestreo máximo del regulador de intensidad es de 250 µs en servoaccionamientos y de 500 µs en accionamientos vectoriales.

Los tiempos de muestreo para el canal de consigna (p0115[3]), el regulador de posición (p0115[4]), Posicionar (p0115[5]) y el regulador tecnológico (p0115[6]) deben tener un valor de, al menos, 2 veces el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).

Ver también: r0110, r0111, p0112

Nota: Para módulos de función activables (p. ej. regulador tecnológico) se predeterminan los parámetros.

En un Active Line Module (ALM) y Smart Line Module (SLM) los reguladores de intensidad y de tensión en el circuito intermedio trabajan con el mismo tiempo de muestreo. El ciclo máximo del regulador de intensidad en el ALM/SLM es de 400 µs.

En el Basic Line Module (BLM) la medida de la tensión en el circuito intermedio se realiza siguiendo el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.

En BLM Booksize sólo se permite el tiempo de muestreo del regulador de intensidad de 250 µs. En BLM Chassis sólo se permite el tiempo de muestreo del regulador de intensidad de 2000 µs.

Con un tipo de etapa de potencia PM340 (r0203) sólo se pueden ajustar tiempos de muestreo del regulador de intensidad de 62,5 µs, 125 µs, 250 µs y 500 µs. El tiempo de ciclo máximo del regulador de intensidad en servoaccionamientos y el mínimo en accionamientos vectoriales es de 250 µs.

Si los tiempos de muestreo de p0115 se modifican individualmente con p0112 = 0 (experto), hay que asegurarse de que los tiempos de muestreo ajustados para el canal de consigna (p0115[3]), el regulador de posición (p0115[4]), Posicionar (p0115[5]) y el regulador tecnológico (p0115[6]) sean siempre mayores o iguales que el doble del tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).

p0115[0] Tiempo de muestreo para funciones adicionales / t_muest func ad

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo base de muestreo para funciones adicionales (DCC, bloques de función libres) en este objeto.

Sólo se admiten valores de ajuste que sean múltiplos enteros de 125 µs.

Índice: [0] = Tpo muest base

p0115[0] Tiempo de muestreo para cálculo de velocidad / t_muestr cálc_n

ENCODER

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
125.00 [µs]	500.00 [µs]	125.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo para el cálculo de la velocidad.

Índice: [0] = Tpo muest base

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[0...6] Tiempos de muestreo para lazos de regulación internos / t_muest int Reg

SERVO (Lin)

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	[0] 125.00 [µs]
		[1] 125.00 [µs]
		[2] 125.00 [µs]
		[3] 4000.00 [µs]
		[4] 1000.00 [µs]
		[5] 4000.00 [µs]
		[6] 4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta los tiempos de muestreo para los lazos de regulación.

Los valores se predeterminan con p0112 y sólo pueden cambiarse puntualmente en con p0112 = 0 (Experto).

Recomend.: En caso de modificación de los tiempos de muestreo del regulador de intensidad y de velocidad lineal (p0115), tras salir de la puesta en marcha (p0009 = 0) se recomienda recalcular los ajustes de los reguladores por medio de p0340 = 4.

Índice:
[0] = Reg de I
[1] = Regulador de velocidad lineal
[2] = Reg. de flujo
[3] = Canal de consigna
[4] = Regulador posición
[5] = Posicionar
[6] = Regulador tecnológico

Dependencia: Los tiempos de muestreo sólo pueden modificarse por separado si está ajustado p0112 = 0 (Experto). Si se modifica el tiempo de muestreo en el modo de experto, entonces todos los tiempos de muestreo de mayor índice se cambian en la misma proporción. Este arrastre de los segmentos de tiempo más lentos sólo se produce si el tiempo de muestreo así calculado no viola ningún límite. El límite superior es 8 ms.

Los lazos de regulación superiores sólo pueden calcularse en múltiplos enteros de los lazos de regulación subordinados n (p. ej. p0115[1] = N * p0115[0]; con N = entero). El tiempo de muestreo del regulador de velocidad lineal (p0115[1]) puede ser como máximo 8 veces el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).

El tiempo de muestreo máximo del regulador de intensidad es de 250 µs en servoaccionamientos y de 500 µs en accionamientos vectoriales.

Ver también: r0110, r0111, p0112

Nota: Para módulos de función activables (p. ej. regulador tecnológico) se predeterminan los parámetros.

En un Active Line Module (ALM) y Smart Line Module (SLM) los reguladores de intensidad y de tensión en el circuito intermedio trabajan con el mismo tiempo de muestreo. El ciclo máximo del regulador de intensidad en el ALM/SLM es de 400 µs.

En el Basic Line Module (BLM) la medida de la tensión en el circuito intermedio se realiza siguiendo el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.

En BLM Booksize sólo se permite el tiempo de muestreo del regulador de intensidad de 250 µs. En BLM Chassis sólo se permite el tiempo de muestreo del regulador de intensidad de 2000 µs.

Con un tipo de etapa de potencia PM340 (r0203) sólo se pueden ajustar tiempos de muestreo del regulador de intensidad de 62,5 µs, 125 µs, 250 µs y 500 µs. El tiempo de ciclo máximo del regulador de intensidad en servoaccionamientos y el mínimo en accionamientos vectoriales es de 250 µs.

Si los tiempos de muestreo de p0115 se modifican individualmente con p0112 = 0 (experto), hay que asegurarse de que los tiempos de muestreo ajustados para el canal de consigna (p0115[3]), el regulador de posición (p0115[4]), Posicionar (p0115[5]) y el regulador tecnológico (p0115[6]) sean siempre mayores o iguales que el doble del tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[0] Tiempo de muestreo para funciones adicionales / t_muest func ad

TB30, TM15DI_DO, TM31

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta los tiempos de muestreo para funciones adicionales (DCC, bloques de función libres) en este objeto.
Sólo se admiten valores de ajuste que sean múltiplos enteros de 125 µs.

Índice: [0] = Tpo muest base

Nota: Este parámetro sólo es válido para el ajuste de los tiempos de muestreo de posibles funciones adicionales.
Los tiempos de muestreo para entradas/salidas deben definirse en p4099.

p0115[0] Tiempo de muestreo para funciones adicionales / t_muest func ad

TM120

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta los tiempos de muestreo para funciones adicionales (DCC, bloques de función libres) en este objeto.
Sólo se admiten valores de ajuste que sean múltiplos enteros de 125 µs.

Índice: [0] = Tpo muest base

p0115[0] Tiempo de muestreo para funciones adicionales / t_muest func ad

TM41

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta los tiempos de muestreo para funciones adicionales (DCC, bloques de función libres) en este objeto.
Sólo se admiten valores de ajuste que sean múltiplos enteros de 125 µs.

Índice: [0] = Tpo muest base

Nota: Este parámetro sólo es válido para el ajuste de los tiempos de muestreo de posibles funciones adicionales.
Los tiempos de muestreo para entradas/salidas o emulación de encóder deben definirse en p4099.

p0115[0...6] Tiempos de muestreo para lazos de regulación internos / t_muest int Reg

VECTOR

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	[0] 250.00 [µs]
		[1] 1000.00 [µs]
		[2] 1000.00 [µs]
		[3] 1000.00 [µs]
		[4] 2000.00 [µs]
		[5] 4000.00 [µs]
		[6] 4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta los tiempos de muestreo para los lazos de regulación.
Los valores se predeterminan con p0112 y sólo pueden cambiarse puntualmente en con p0112 = 0 (Experto).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Recomend.: En caso de modificación de los tiempos de muestreo del regulador de intensidad y de velocidad de giro (ver también p0115), tras salir de la puesta en marcha (p0009 = 0) se recomienda recalcular los ajustes de los reguladores por medio de p0340 = 4.

Para regular el tiempo de muestreo del regulador de intensidad se recomiendan múltiplos enteros de 6,25 µs. Los tiempos de muestreo de las E/S analógicas o digitales (ver p0799, p4099) deben ajustarse con múltiplos enteros del tiempo de muestreo del regulador de intensidad.

Si hay que reducir el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p. ej. por debajo de 250 µs), se recomienda realizar previamente la identificación de datos del motor (medición en parada) para evitar una sobrecarga térmica de la etapa de potencia debido a mayores frecuencias de pulsación (p1800).

Índice:
[0] = Reg de I
[1] = Reg. de velocidad
[2] = Reg. de flujo
[3] = Canal de consigna
[4] = Regulador posición
[5] = Posicionar
[6] = Regulador tecnológico

Dependencia: Los tiempos de muestreo se predeterminan de forma distinta según la cantidad y la clase de accionamientos vectoriales.

Los tiempos de muestreo sólo pueden modificarse por separado si está ajustado p0112 = 0 (Experto). Si se modifica el tiempo de muestreo en el modo de experto, entonces todos los tiempos de muestreo de mayor índice se cambian en la misma proporción. Este arrastre de los segmentos de tiempo más lentos sólo se produce si el tiempo de muestreo así calculado no viola ningún límite. El límite superior es 8 ms.

Los lazos de regulación superiores sólo pueden calcularse en múltiplos enteros de los lazos de regulación subordinados n (p. ej. p0115[1] = N * p0115[0]; con N = entero). El tiempo de muestreo del regulador de velocidad (p0115[1]) puede ser como máximo 8 veces el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).

Los tiempos de muestreo para el canal de consigna (p0115[3]), el regulador de posición (p0115[4]), Posicionar (p0115[5]) y el regulador tecnológico (p0115[6]) deben tener un valor de, al menos, 2 veces el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).

El tiempo de muestreo del regulador de intensidad p0115[0] y la frecuencia de pulsación p1800 se comprueban en cada descarga de parámetros y se modifican, en caso necesario, si con p0092 = 1 el ciclo del regulador de intensidad no es un múltiplo entero de 125 µs o si está ajustado p0112 > 1. Con p0092 = 0, la comprobación puede desconectarse mediante p0112 = 0 (= experto).

Ver también: r0110, r0111, p0112

Nota: Para módulos de función activables (p. ej. regulador tecnológico) se predeterminan los parámetros.

Con un tipo de etapa de potencia PM340 (r0203) sólo se pueden ajustar estos tiempos de muestreo del regulador de intensidad de 250 µs o 500 µs. De lo contrario, el tiempo de ciclo mínimo del regulador de intensidad es de 125 µs, y el máximo, de 500 µs.

Los ciclos del regulador de intensidad por debajo de 250 µs vienen limitados por la cantidad de accionamientos o la de etapas de potencia conectadas en paralelo (ver también F01340).

En las conexiones en paralelo de etapas de potencia Chassis se recomienda un tendido paralelo (parcial) de los cables DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y los distintos Motor Modules.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0116[0...1] Ciclo de objeto de accionamiento recomendado / Ciclo_OA recom

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descripción: Visualiza el tiempo de muestreo recomendado para los objetos de accionamiento.
r00116[0] = Tiempo de muestreo recomendado:
valor recomendado que permitiría el funcionamiento del sistema global.
r00116[1] = Tiempo de muestreo recomendado:
Valor recomendado que crearía un sistema operativo tras la modificación de otros ciclos en el tramo DRIVE-CLiQ.

Índice: [0] = Modificación sólo para objeto de accionamiento actual
[1] = Modificación de todos los objetos en el tramo DRIVE-CLiQ

Dependencia: Ver también: p0115

p0117 Regulador de intensidad Tiempo muerto de cálculo Modo / Reg_I t_mue Modo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	6	6

Descripción: Ajusta el modo para el tiempo muerto de cálculo del regulador de intensidad.
0: Ciclos desfasados, tiempo muerto de cálculo mínimo por accionamiento, ajuste automático
1: Ciclos simultáneos, el tiempo muerto depende del accionamiento más retrasado, ajuste automático
2: Ajuste manual del tiempo muerto de cálculo, transferencias tempranas
3: Ajuste manual del tiempo muerto de cálculo, transferencias tardías
4-6: Como 0-2, pero para vectores no se ajustan transferencias tempranas

Dependencia: Ver también: p0118
Ver también: A02100

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La modificación del modo sólo será válida tras la próxima puesta en marcha del equipo.

Relativo a p0117 = 0:

La efectividad de las consignas para las diferentes regulaciones se determina de forma automática e individual. Para cada regulación se ajusta un tiempo muerto para cálculos diferente (p0118). Por las diferentes regulaciones circula la corriente de forma desfasada en el tiempo (mejor compatibilidad electromagnética).

Relativo a p0117 = 1:

La efectividad de las consignas para las diferentes regulaciones se determina de forma automáticamente en base a la más tardía. Para cada regulación se ajusta el mismo tiempo muerto para cálculos (p0118). Por las diferentes regulaciones la corriente no circula de forma desfasada en el tiempo.

Relativo a p0117 = 2:

Ajuste manual del tiempo muerto para cálculos. El usuario debe optimizar el valor en p0118.

Relativo a p0117 = 3:

Ajuste manual del tiempo muerto para cálculos. El usuario debe optimizar el valor en p0118.

Relativo a p0117 = 4 ... 6:

Comportamiento como con p0117 = 0 ... 2, pero para los vectores no se determinan los tiempos más tempranos.

p0118 Regulador de intensidad Tiempo muerto de cálculo / Reg_I t_mue

A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	2000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Este parámetro se predetermina en función del tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]), normalmente no debe modificarse.

Dependencia: Ver también: p0117

Ver también: A02100

Nota: Con p0118 <= 0.005 se retarda la salida del regulador de intensidad en un ciclo completo del mismo (p0115[0]).

Tras cambiar p0118 se recomienda adaptar el regulador de intensidad (p1715).

p0118 Regulador de intensidad Tiempo muerto de cálculo / Reg_I t_mue

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	2000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Este parámetro se predetermina en función del tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]), normalmente no debe modificarse.

Dependencia: Ver también: p0117

Ver también: A02100

Nota: Con p0118 <= 0.005 se retarda la salida del regulador de intensidad en un ciclo completo del mismo (p0115[0]).

Tras cambiar p0118 se recomienda adaptar el regulador de intensidad (p1715).

p0120 Juegos de datos de etapas de potencia (PDS) Cantidad / PDS Cantidad

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	8	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS).

El valor se corresponde con el número de etapas de potencia asociadas en el circuito en paralelo.

Dependencia: Ver también: p0107, r0107

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro sólo es importante en objetos de accionamiento A_INFEED y VECTOR con conexión en paralelo.

p0121[0...n] Etapa de potencia Número de componente / EP Nº_comp

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Con este parámetro se asigna a una etapa de potencia su juego de datos.
Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.
En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casan con una etapa de potencia.

Dependencia: Ver también: p0107, r0107

Nota: En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

p0124[0...n] Reconocimiento de etapa de potencia vía LED / EP Detección LED

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Detección de la etapa de potencia asignada a este accionamiento y juego de datos.

Nota: Mientras es p0124 = 1, el LED READY de la etapa de potencia correspondiente luce, intermitente con 2 Hz, verde/naranja o rojo/naranja.
En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

p0124[0...23] Reconocimiento de componente principal por LED / Rec comp pral LED

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Detección del componente principal del objeto de accionamiento seleccionado con el índice.

p0125[0...n] Activar/desactivar componente etapa de potencia / Act/desc comp_EP

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: C1(4), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar un componente de etapa de potencia.

Valor:
0: Desactivar componente
1: Activar componente
2: Desactivar/No existe componente

Recomend.: Después de enchufar un componente, se debería esperar primero la alarma A01317 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0126
Ver también: A01314, A01317

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: No se permite la desactivación de objetos de accionamiento con funciones Safety habilitadas.

Nota: La activación de un componente puede rechazarse si el componente fue enchufado por primera vez. En este caso sólo es posible una activación si están bloqueados los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

En sincro-acopladores se anula también la habilitación en p7001 al desactivar un componente de etapa de potencia. Si la desactivación se efectúa por medio de p0125, los componentes de etapa de potencia de la conexión en paralelo no pueden estar conectados.

Rel. al valor = 0, 2:

Al desactivar un componente éste ya no emite más errores.

Rel. al valor = 0:

El componente se ha puesto totalmente en marcha y se desactiva con este valor. Se puede desenchufar sin errores de DRIVE-CLiQ.

Rel. al valor = 1:

El componente debe estar presente para el funcionamiento sin errores.

Rel. al valor = 2:

El componente ajustado a este valor en un proyecto generado offline nunca debe estar enchufado en la topología real desde el principio. Con ello se identifica el componente para puentear en la línea DRIVE-CLiQ.

En componentes que constan de varios componentes individuales (p. ej. Double Motor Module), no está permitido ajustar solo un subconjunto a este valor.

r0126[0...n] Componente etapa de potencia activo/inactivo / Comp_EP act/inact

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	-

Descripción: Visualiza el estado "activo/inactivo" de un componente de la etapa de potencia.

Valor:
0: Componente inactivo
1: Componente activo

Dependencia: Ver también: p0105, p0125, p0897

r0127[0...n] Etapa de potencia Versión de datos en EPROM / EP Versión EPROM

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de los datos en la EPROM de la etapa de potencia.

Dependencia: Ver también: r0147, r0157

Nota: En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

r0128[0...n] Etapa de potencia Versión de firmware / EP Versión FW

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión del firmware de la etapa de potencia.

Dependencia: Ver también: r0018, r0148, r0158, r0197, r0198

Nota: Ejemplo:

El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0130 Juegos de datos de motor (MDS) Cantidad / MDS Cantidad

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8575
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	16	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de motor (Motor Data Set, MDS).

p0131[0...n] Motor Número de componente / InfMot Nº_comp

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	199	0

Descripción: Con este parámetro se asigna a un motor su juego de datos.
Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.
En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casan con un motor.

p0139[0...2] Copiar juego de datos de motor MDS / Copiar MDS

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(15)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8575
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	31	0

Descripción: Copiar un juego de datos de motor (Motor Data Set, MDS) en otro.

Índice:
[0] = Juego de datos de accionamiento fuente
[1] = Juego de datos de accionamiento destino
[2] = Iniciar copia

Nota: Forma de proceder:
1. Registrar en el índice 0 qué juego de datos de motor debe copiarse.
2. Registrar en el índice 1 el juego de datos de motor en el que debe copiarse.
3. Iniciar copia: Cambiar el índice 2 de 0 a1.

Al final de la operación de copia se ajusta automáticamente p0139[2] = 0.
Al copiar no se considera p0131.

p0140 VSM Juegos de datos Cantidad / VSM Cantidad

A_INF, S_INF	**Modificable:** C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	8	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de VSM.

Nota: En caso de alimentaciones, el valor no es modificable y corresponde al número de etapas de potencia conectadas en paralelo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0140 Juegos de datos de encóder (EDS) Cantidad / EDS Cantidad

ENCODER

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	1	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS)

Nota: Para poder parametrizar el accionamiento con "sin encóder" deberá existir como mínimo un juego de datos de encóder (p0140 >= 1).

p0140 Juegos de datos de encóder (EDS) Cantidad / EDS Cantidad

SERVO, VECTOR

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	16	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS)

Nota: Para poder parametrizar el accionamiento con "sin encóder" deberá existir como mínimo un juego de datos de encóder (p0140 >= 1).

p0141[0...n] Número de componente VSM / VSM Nº_comp

A_INF, S_INF

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Con este parámetro se asigna el juego de parámetros VSM a una evaluación VSM.
Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.
En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casan con una evaluación VSM.

p0141[0...n] Interfaz de encóder (Sensor Module) Número de componente / Inf_encod. Nº_comp

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4704, 8570
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Con este parámetro de asigna un juego de datos de encóder a una evaluación de señal de encóder (p. ej. SMC).
Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.
En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casan con una evaluación de señales de encóder.

Nota: Si está integrada la evaluación de encóder y éste (motor con DRIVE-CLiQ), entonces son idénticos sus números de componente.
En un SMC se asignan al SMC (p0141) y al encóder (propiamente dicho) (p0142) diferentes números de componente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0142[0...n] Encóder Número de componente / Encóder Nº_comp

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Con este parámetro se asigna a un encóder su juego de datos.

La asignación se realiza mediante un número de componente inequívoco asignado por la parametrización de la topología.

En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casan con un encóder.

Nota: Si está integrada la evaluación de encóder y éste (motor con DRIVE-CLiQ), entonces son idénticos sus números de componente.

En un SMC se asignan al SMC (p0141) y al encóder (propiamente dicho) (p0142) diferentes números de componente.

p0144[0...n] Reconocimiento de Voltage Sensing Module vía LED / VSM Reconoc LED

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Detección del Voltage Sensing Modules (VSM) asignado a esta alimentación.

p0144[0...n] Reconocimiento de Sensor Module vía LED / SM Reconoc LED

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Detección del Sensor Module asignado a este accionamiento y juego de datos.

Nota: Mientras es p0144 = 1, el LED READY del Sensor Module correspondiente luce, intermitente con 2 Hz, verde/naranja o rojo/naranja.

p0145[0...n] Activar/desactivar Voltage Sensing Module / Act/desc VSM

A_INF, S_INF

Modificable: C1(4), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar un Voltage Sensing Module (VSM).

Valor:
0: Desactivar componente
1: Activar componente
2: Desactivar/No existe componente

Recomend.: Después de enchufar un componente, se debería esperar primero la alarma A01317 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0146

Ver también: A01314, A01317

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: En unidades de alimentación tipo chasis no es posible activar/desactivar el Voltage Sensing Module (VSM) con p0145. El VSM sólo puede activarse/desactivarse con p0125[0...n] asociado a la unidad alimentación correspondiente.

La activación de un componente puede rechazarse si el componente fue enchufado por primera vez.

En este caso sólo es posible una activación si están bloqueados los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

p0145[0...n] Activar/desactivar interfaz encóder / Act/desc if_enc

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C1(4), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar una interfaz de encóder (Sensor Module).

Valor:
0: Desactivar componente
1: Activar componente
2: Desactivar/No existe componente

Recomend.: Después de enchufar un componente, se debería esperar primero la alarma A01317 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0146

Ver también: A01314, A01317

Nota: La desactivación de la interfaz de encóder equivale a la función "eje estacionado" y tiene el mismo efecto.

La activación de un componente puede rechazarse si el componente fue enchufado por primera vez.

En este caso sólo es posible una activación si están bloqueados los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

En la interfaz de encóder del encóder 1 (en motor) el objeto de accionamiento correspondiente para modificar el parámetro debe estar en estado "Listo para servicio".

En la interfaz de encóder de los encóders 2 y 3, el parámetro también se puede modificar durante el funcionamiento.

Rel. al valor = 0, 2:

Al desactivar un componente éste ya no emite más errores.

Rel. al valor = 0:

El componente se ha puesto totalmente en marcha y se desactiva con este valor. Se puede desenchufar sin errores de DRIVE-CLiQ.

Rel. al valor = 1:

El componente debe estar presente para el funcionamiento sin errores.

Rel. al valor = 2:

El componente ajustado a este valor en un proyecto generado offline nunca debe estar enchufado en la topología real desde el principio.

En componentes que constan de varios componentes individuales (p. ej. Double Motor Module), no está permitido ajustar solo un subconjunto a este valor.

r0146[0...n] Voltage Sensing Module activado/desactivado / VSM act/desac

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	-

Descripción: Visualiza el estado "activado" o "desactivado" de un Voltage Sensing Module (VSM).

Valor:
0: Componente inactivo
1: Componente activo

Dependencia: Ver también: p0105, p0145

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0146[0...n] Interfaz encóder activa/inactiva / If_enc act/desact

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	-

Descripción: Visualiza el estado "activo" o "inactivo" de una interfaz de encóder (Sensor Module).

Valor:
0: Componente inactivo
1: Componente activo

Dependencia: Ver también: p0105, p0145, p0480, p0897

r0147[0...n] Voltage Sensing Module Versión de datos en EPROM / VSM Versión EEPROM

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de los datos en la EPROM del Voltage Sensing Modules(VSM).

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r0147[0...n] Sensor Module Versión de datos en EEPROM / SM Versión EEPROM

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de los datos de la EEPROM del Sensor Module.

Dependencia: Ver también: r0127, r0157

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r0148[0...n] Voltage Sensing Module Versión de firmware / VSM Versión FW

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión del firmware del Voltage Sensing Module (VSM).

Dependencia: Ver también: r0018, r0128, r0158, r0197, r0198

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0148[0...n] Sensor Module Versión de firmware / SM Versión FW

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión del firmware del Sensor Module.

Dependencia: Ver también: r0018, r0128, r0158, r0197, r0198

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

p0150 VSM2 Juegos de datos Cantidad / VSM2 Jueg_dat Ctd

A_INF, S_INF

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de VSM2.

Dependencia: El Voltage Sensing Module 2 (VSM2) sólo se puede utilizar si está activado el módulo de función "Transformador de red" (r0108.4 = 1).
Para el VSM2, tienen importancia el parámetro p5460 y siguientes.

Nota: El Voltage Sensing Module 2 (VSM2) se conecta preferentemente al primario del transformador de red.

p0150 VSM Juegos de datos Cantidad / VSM Jueg_dat Ctd

VECTOR

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de VSM.

p0151[0...n] Voltage Sensing Module 2 Número de componente / VSM2 Nº_comp

A_INF, S_INF

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Con este parámetro se asigna el juego de datos VSM2 a una evaluación VSM2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0151[0...1] DRIVE-CLiQ Hub Module Número de componente / Hub no_comp

HUB

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Con este parámetro se asigna el bloque de datos a un DRIVE-CLiQ Hub Module.
Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.
En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que operen como hub.
[0] = estación DRIVE-CLiQ 1
[1] = estación DRIVE-CLiQ 2

p0151 Terminal Module Número de componente / TM Nº_comp

TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Ajusta el número de componente para el Terminal Module.
Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.
En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casan con un Terminal Module.

p0151[0...n] Voltage Sensing Module Número de componente / VSM Nº_comp

VECTOR

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Con este parámetro se asigna el juego de parámetros VSM a una evaluación VSM.

p0154[0...n] Reconocimiento de Voltage Sensing Module 2 vía LED / VSM2 Reconoc LED

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Detección del Voltage Sensing Module 2 (VSM2) asignado a esta alimentación.

p0154 DRIVE-CLiQ Hub Module Reconocimiento vía LED / Hub Reconoc LED

HUB

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Detección de cualquier DRIVE-CLiQ Hub Module asignado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0154 Reconocimiento de Terminal Module vía LED / TM Detección LED

TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Detección del Terminal Module asignado a este accionamiento y juego de datos.

Nota: Mientras es p0154 = 1, el LED READY del Terminal Module correspondiente luce, intermitente con 2 Hz, verde/naranja o rojo/naranja.

p0155[0...n] Activar/desactivar Voltage Sensing Module 2 / Act/desc VSM2

A_INF, S_INF

Modificable: C1(4), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar un Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Valor:
0: Desactivar componente
1: Activar componente
2: Desactivar/No existe componente

Recomend.: Después de enchufar un componente, se debería esperar primero la alarma A01317 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0156
Ver también: A01314, A01317

p0155[0...n] Activar/desactivar Voltage Sensing Module / Act/desc VSM

VECTOR

Modificable: C1(4), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar un Voltage Sensing Module (VSM).

Valor:
0: Desactivar componente
1: Activar componente
2: Desactivar/No existe componente

Recomend.: Después de enchufar un componente, se debería esperar primero la alarma A01317 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0156
Ver también: A01314, A01317

r0156[0...n] Voltage Sensing Module 2 activado/desactivado / VSM2 act/inact

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	-

Descripción: Visualiza el estado "activo" o "inactivo" de un Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Valor:
0: Componente inactivo
1: Componente activo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0155

r0156[0...n] Voltage Sensing Module activado/desactivado / VSM act/desac

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	-

Descripción: Visualiza el estado "activado" o "desactivado" de un Voltage Sensing Module (VSM).

Valor:
0: Componente inactivo
1: Componente activo

Dependencia: Ver también: p0155

r0157[0...n] Voltage Sensing Module 2 Versión de datos en EPROM / VSM2 EPROM Versión

A_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de los datos en la EPROM del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r0157 DRIVE-CLiQ Hub Module Versión de datos en EPROM / Hub Versión EPROM

HUB	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de los datos en la EPROM del DRIVE-CLiQ Hub Module.

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r0157 Terminal Module Versión de datos en EPROM / TM Versión EPROM

TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de los datos en la EPROM del Terminal Module.

Dependencia: Ver también: r0127, r0147

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0157[0...n] Voltage Sensing Module Versión de datos en EPROM / VSM Versión EPROM

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de los datos en la EPROM del Voltage Sensing Modules(VSM).

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r0158[0...n] Voltage Sensing Module 2 Versión de firmware / Vers FW VSM2

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión del firmware del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Dependencia: Ver también: r0018, r0197, r0198

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r0158 DRIVE-CLiQ Hub Module Versión de firmware / Hub Versión FW

HUB

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión del firmware del DRIVE-CLiQ Hub Module.

r0158 Terminal Module Versión de firmware / TM Versión FW

TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión del firmware del Terminal Module.

Dependencia: Ver también: r0018, r0128, r0148, r0197, r0198

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0158[0...n] Voltage Sensing Module Versión de firmware / VSM Versión FW

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión del firmware del Voltage Sensing Module (VSM).

Dependencia: Ver también: r0018, r0128, r0197, r0198

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

p0161 Filter Module Número de componente / Filter Md Nº_comp

SERVO	**Modificable:** C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	199	0

Descripción: Ajusta el número de componente para el Filter Module.
Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.
En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casen con un Filter Module.

p0161 Option Board Número de componente / Opt Board Nº_comp

TB30	**Modificable:** C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9100
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	199	0

Descripción: Ajusta el número de componente para la Option Board (p. ej. Terminal Board 30).
Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.
En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casan con una Option Board .

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0162 CU-Link Esclavo Número de componente / CX32 Nº_comp

CU_LINK

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

p0162 Módulo de bobina Número de componente / Bobina nº_comp

SERVO

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	199	0

Descripción: Ajusta el número de componente para el módulo de bobina.

Este número inequívoco de componente se asigna con ocasión de la parametrización de la topología.

En este parámetro sólo pueden escribirse números de componentes que casen con un Filter Module.

p0165 Activar/desactivar módulo de filtro / Activ/desact FM

SERVO

Modificable: C1(4), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajuste para activar/desactivar el módulo de filtro.

Valor:
0: Desactivar componente
1: Activar componente
2: Desactivar/No existe componente

Recomend.: Después de enchufar un componente, se debería esperar primero la alarma A01317 antes de proceder a la activación.

Dependencia: Ver también: r0166

Ver también: A01314, A01317

Nota: La activación de un componente puede rechazarse si el componente fue enchufado por primera vez.

En este caso sólo es posible una activación si están bloqueados los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

Rel. al valor = 0, 2:

Al desactivar un componente éste ya no emite más errores.

Rel. al valor = 0:

El componente se ha puesto totalmente en marcha y se desactiva con este valor. Se puede desenchufar sin errores de DRIVE-CLiQ.

Rel. al valor = 1:

El componente debe estar presente para el funcionamiento sin errores.

Rel. al valor = 2:

El componente ajustado a este valor en un proyecto generado offline nunca debe estar enchufado en la topología real desde el principio.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0166 Módulo de filtro activo/inactivo / FM act/inact

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	-

Descripción: Visualiza el estado "activo/inactivo" de un módulo de filtro.

Valor:
0: Componente inactivo
1: Componente activo

Dependencia: Ver también: p0165

p0170 Juegos de datos de mando (CDS) Cantidad / CDS Cantidad

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS)

Nota: Esta conmutación de juego de datos permite conmutar parámetros de órdenes (parámetros BICO).

p0170 Juegos de datos de mando (CDS) Cantidad / CDS Cantidad

TM41

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	1	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS)

Nota: Esta conmutación de juego de datos permite conmutar parámetros de órdenes (parámetros BICO).

p0170 Juegos de datos de mando (CDS) Cantidad / CDS Cantidad

VECTOR

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	4	2

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS)

Nota: Esta conmutación de juego de datos permite conmutar parámetros de órdenes (parámetros BICO).

p0180 Juegos de datos de accionamientos (DDS) Cantidad / DDS Cantidad

SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8565
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	32	1

Descripción: Ajusta la cantidad de juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0186[0...n] Juego de datos de motor (MDS) Número / MDS Número

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8575
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	15	0

Descripción: Con el parámetro se asigna a cada juego de datos de accionamiento (= índice) el juego de datos de motor (Motor Data Set, MDS).

Con ello el valor del parámetro equivale al número del juego de datos de motor asociado.

p0187[0...n] Encóder 1 Juegos datos encóder Número / Encod 1 EDS Número

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1580, 8570
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	99	99

Descripción: Asigna a un juego de datos de accionamiento (= índice) el correspondiente juego de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS) para el encóder 1.

El valor equivale al número del juego de datos de encóder asociado.

Ejemplo:

Al encóder 1 en el juego de datos de accionamiento 2 debe asignarse el juego de datos de encóder 0.

--> p0187[2] = 0

Nota: Valor 99 significa que no hay asignado ningún encóder a este juego de datos de accionamiento (no configurado).

p0188[0...n] Encóder 2 Juegos datos encóder Número / Encod 2 EDS Número

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1580, 8570
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	99	99

Descripción: Asigna a un juego de datos de accionamiento (= índice) el correspondiente juego de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS) para el encóder 2.

El valor equivale al número del juego de datos de encóder asociado.

Ejemplo:

Al encóder 2 en el juego de datos de accionamiento 2 debe asignarse el juego de datos de encóder 1.

--> p0188[2] = 1

Nota: Valor 99 significa que no hay asignado ningún encóder a este juego de datos de accionamiento (no configurado).

p0189[0...n] Encóder 3 Juegos datos encóder Número / Encod 3 EDS Número

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1580, 8570
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	99	99

Descripción: Asigna a un juego de datos de accionamiento (= índice) el correspondiente juego de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS) para el encóder 3.

El valor equivale al número del juego de datos de encóder asociado.

Nota: Valor 99 significa que no hay asignado ningún encóder a este juego de datos de accionamiento (no configurado).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0192 Etapa de potencia Propiedades firmware / EP Propiedad FW

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las propiedades soportadas por el hardware de la etapa de potencia.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Modulación de flancos posible	Sí	No	-
01	Selección libre de telegramas posible	Sí	No	-
02	Smart Mode posible con Active Line Module	Sí	No	-
03	Safety Integrated posible en VECTOR	Sí	No	-
06	Refrigeración por líquido	Sí	No	-
07	SERVO Conmut. frecuencia de puls. dep. de DDS	Sí	No	-
08	Modo Simulación posible	Sí	No	-
09	Cortocircuito de inducido interno posible	Sí	No	-
10	Cortocircuito de inducido interno independiente posible	Sí	No	-
11	Alimentación Entradas de temperatura X21.1/2	Sí	No	-
12	Integral normalizada a mitad frecuencia ciclo de etapa de mando	Sí	No	-
13	Filtrado posible lím. térmico de intensidad de etapa de potencia	Sí	No	-
14	Compens. posible de tensión en circ. interm. en etapa potencia	Sí	No	-
15	Evaluación de temperatura PT100 posible	Sí	No	-
16	Etapa mando con barrido de frecuencia de pulsación posible	Sí	No	-
17	Frenado combinado posible	Sí	No	-
18	Margen de tensión avanzado posible	Sí	No	-
19	Etapa de mando con regulación de límite de intensidad disponible	Sí	No	-
20	Estado de componentes posible	Sí	No	-
21	Evaluación temperatura mediante Motor Module/bornes CU posible	Sí	No	-
22	Posibilidad Tensión de conexión de equipos reducida	Sí	No	-
23	Medida intensidad Oversampling disponible	Sí	No	-
24	Conservar datos relevantes al estacionar	Sí	No	-
25	Ventilador interior Contador horas funcionamiento disponible	Sí	No	-
26	Etapa de mando por software en CU es soportada	Sí	No	-
27	Dinámica de regulador de intensidad superior	Sí	No	-

Atención: Estas informaciones representan las propiedades del firmware de la etapa de potencia. No informan de las propiedades del hardware (p. ej., bit 06 = 1 significa que el firmware soporta "Refrigeración por líquido", pero no es obligatoria la presencia de una etapa de potencia con refrigeración por líquido).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 09:

El Motor Module soporta el cortocircuito de inducido interno. Esta función se necesita internamente para la protección de tensión (p1231 = 3).

Rel. a bit 10:

El Motor Module soporta la protección de tensión interna independiente. Si está activada la función Protección de tensión interna (p1231 = 3), el Motor Module decide de forma independiente si se activa el cortocircuito en función de la tensión en circuito intermedio.

Rel. a bit 23:

El componente admite la detección de intensidades reales (así como el cálculo de los tiempos de conexión de las válvulas) con desplazamiento de fase y ciclo doble.

r0194[0...n] VSM Característ. / VSM Característ.

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las características soportadas por el Voltage Sensing Module (VSM).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Reservado	Sí	No	-

r0194[0...n] VSM Característ. / VSM Característ.

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las características soportadas por el Voltage Sensing Module (VSM).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Reservado	Sí	No	-

r0196[0...255] Componente DRIVE-CLiQ Estado / Estado comp DLQ

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de los componentes DRIVE-CLiQ.

r0196[0...1]: No usado

r0196[2]: Estado del componente DRIVE-CLiQ con número de componente 2

...

r0196[255]: Estado del componente DRIVE-CLiQ con número de componente 255

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Estructura del valor de estado: Bit 31 ... 08, 07, 06 ... 04, 03 ... 00
Rel. a bit 31 ... 08: Reservado
Rel. a bit 07: 1: Componente de la topología teórica, 0: Sólo en topología real
Rel. a bit 06 ... 04: 1: Activo, 0: Inactivo o estacionado
Rel. a bit 03 ... 00:
0: Componente no disponible.
1: Arranque, comunicación DRIVE-CLiQ acíclica (LED = naranja).
2: Preparado para servicio, comunicación DRIVE-CLiQ cíclica (LED = verde).
3: Alarma (LED = verde).
4: Fallo (LED = rojo).
5: Detección vía LED y preparado para servicio (LED = verde/naranja).
6: Detección vía LED y alarma (LED = verde/naranja).
7: Detección vía LED y fallo (LED = rojo/naranja).
8: Ejecutando descarga de firmware (LED = verde/rojo con 0,5 Hz).
9: Descarga de firmware finalizada, esperando POWER ON (LED = verde/rojo con 2,0 Hz).

r0197 Vers. carg. arran. / Vers. carg. arran.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión del cargador de arranque.
Dependencia: Ver también: r0018, r0128, r0148, r0158, r0198
Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r0198[0...1] Versión de datos BIOS/EEPROM / Vers BIOS/EEPROM

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de los datos BIOS y EEPROM.
r0198[0]: Versión de BIOS
r0198[1]: Versión de datos EEPROM
Dependencia: Ver también: r0018, r0128, r0148, r0158, r0197
Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0199[0...24] Nombre objetos de accionamiento / DO Nombre

Todos los objetos	**Modificable:** C1	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	65535	0

Descripción: Nombre libremente definible del objeto de accionamiento.

En el software de puesta en marcha este nombre no puede entrarse por la lista de experto, se define en los asistentes de configuración. El nombre del proyecto puede cambiarse posteriormente en el Navegador de proyectos usando mecanismos convencionales de Windows.

Nota: El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

r0200[0...n] Etapa de potencia Código actual / EP Cód. act.

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el código inequívoco de la etapa de potencia.

Nota: r0200 = p0201: Ninguna etapa de potencia encontrada

En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

p0201[0...n] Etapa de potencia Código / EP Código

A_INF, B_INF, S_INF	**Modificable:** C2(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	65535	0

Descripción: Ajusta el código actual tomado de r0200 para confirmar la etapa de potencia usada.

Durante la primera puesta en marcha el código se pasa automáticamente de r0200 a p0201.

Dependencia: Ver también: F07815

Nota: El parámetro sirve para reconocer si para un accionamiento se ha realizado ya la primera puesta en marcha.

Sólo si coinciden los códigos actual y confirmado (p0201 = r0200) puede salirse de la puesta en marcha de la etapa de potencia (p0010 = 2).

En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

p0201[0...n] Etapa de potencia Código / EP Código

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	65535	0

Descripción: Ajusta el código actual tomado de r0200 para confirmar la etapa de potencia usada.

Durante la primera puesta en marcha el código se pasa automáticamente de r0200 a p0201.

Dependencia: Ver también: F07815

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Con p0201 = 10000 se cargan de nuevo los datos nominales de la etapa de potencia y se ajustan los parámetros dependientes (p. ej. p0205, p0210, p0230, p0857, p1800). A continuación, p0201 recibe automáticamente el valor r0200 si ha podido leerse el código de la etapa de potencia. Tras esta operación se realiza un rearranque en caliente (en su caso, automático).

Nota: El parámetro sirve para reconocer si para un accionamiento se ha realizado ya la primera puesta en marcha.

Sólo si coinciden los códigos actual y confirmado (p0201 = r0200) puede salirse de la puesta en marcha de la etapa de potencia (p0010 = 2). Pero si la etapa de comparación en p9906 ó p9908 está ajustada a 2 (baja) o 3 (mínima), entonces al salir de la puesta en marcha de la etapa de potencia se ajusta automáticamente p0201 = r0200.

Al modificar el código, la tensión de conexión (p0210) se comprueba y, si es necesario, se adapta.

En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

r0203[0...n] Etapa de potencia Tipo actual / EP Tipo actual

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	400	-

Descripción: Visualiza el tipo de etapa de potencia encontrada.

Valor:

2: MICROMASTER 440
3: MICROMASTER 411
4: MICROMASTER 410
5: MICROMASTER 436
6: MICROMASTER 440 PX
7: MICROMASTER 430
100: SINAMICS S
101: SINAMICS S (Value)
102: SINAMICS S (Combi)
112: PM220 (SINAMICS G120)
113: PM230 (SINAMICS G120)
114: PM240 (SINAMICS G120)
115: PM250 (SINAMICS G120)
116: PM260 (SINAMICS G120)
118: SINAMICS G120 Px
120: PM340 (SINAMICS S120)
133: SINAMICS G120C
150: SINAMICS G
200: SINAMICS GM
250: SINAMICS SM
260: SINAMICS SM120
300: SINAMICS GL
350: SINAMICS SL
400: SINAMICS DCM

Nota: En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0203[0...15] Nombre de tarjeta de memoria / Nombre tarj mem

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el nombre de la tarjeta de memoria en código ASCII.
r0203[0]: nombre caracteres 1
...
r0203[15]: nombre caracteres 16
Con el software de puesta en marcha, los caracteres ASCII no se visualizan de forma codificada.

Atención: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

r0204[0...n] Etapa de potencia Propiedades hardware / EP Propiedad HW

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las características soportadas por el hardware de la etapa de potencia.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Tipo equipo	Equipo DC/AC	Equipo AC/DC	-
01	Filtro RFI presente	Sí	No	-
02	Active Line Module existente	Sí	No	-
03	Smart Line Module existente	Sí	No	-
04	Basic Line Module con puente tiristores existente	Sí	No	-
05	Basic Line Module con puente de diodos existente	Sí	No	-
06	Refrigeración por líquido con unidad refrigeración (EP Chassis)	Sí	No	-
07	F3E Realimentación a red	Sí	No	-
08	Braking Module interno	Sí	No	-
09	Diferentes tipos de refrigeración soportados	Sí	No	-
12	Mando seguro de freno (SBC) soportado	No	Sí	-
13	Apto para Safety Integrated	Sí	No	-
14	Filtro de salida LC interno	Sí	No	-

Nota: En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

r0204[0...n] Etapa de potencia Propiedades hardware / EP Propiedad HW

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las características soportadas por el hardware de la etapa de potencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Tipo equipo	Equipo DC/AC	Equipo AC/AD	-
01	Filtro RFI presente	Sí	No	-
02	Active Line Module existente	Sí	No	-
03	Smart Line Module existente	Sí	No	-
04	Basic Line Module con puente tiristores existente	Sí	No	-
05	Basic Line Module con puente de diodos existente	Sí	No	-
06	Refrigeración por líquido con unidad refrigeración (EP Chassis)	Sí	No	-
07	F3E Realimentación a red	Sí	No	-
08	Braking Module interno	Sí	No	-
09	Diferentes tipos de refrigeración soportados	Sí	No	-
12	Mando seguro de freno (SBC) soportado	No	Sí	-
13	Apto para Safety Integrated	Sí	No	-
14	Filtro de salida LC interno	Sí	No	-

Nota: En conexiones en paralelo, el índice del parámetro está asignado a una de las etapas de potencia participantes.

p0205 Etapa de potencia Aplicación / EP Aplicación

VECTOR

Modificable: C2(1, 2) **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	7	6

Descripción: Los ciclos de carga se pueden sobrecargar bajo la condición de que antes y después de la sobrecarga el convertidor haya operado con su intensidad de carga base, se supone una duración del ciclo de carga de 300 s.

Para los equipos tipo libro (Booksize) es aplicable:

Sólo es posible ajustar p0205 = 0. Para la intensidad de carga base se contempla en este caso un ciclo de carga del 150 % durante 60 s o de 176 % durante 30 s.

Para los equipos en chasis (Chassis) es aplicable:

La intensidad de carga base para sobrecarga leve contempla un ciclo de carga de 110 % durante 60 s o de 150 % durante 10 s.

La intensidad de carga base para sobrecarga alta contempla un ciclo de carga de 150 % durante 60 s o de 160 % durante 10 s.

Valor:
0: Ciclo de carga con alta sobrecarga acctos vectoriales
1: Ciclo de carga con leve sobrecarga acctos vectoriales
6: Ciclo de carga S1 para servoaccionamientos (de avance)
7: Ciclo de carga S6 para servoaccionamientos (de cabezal)

Nota: Si se modifica el parámetro todos los parámetros del motor y del tipo de regulación se preajustan de acuerdo a la aplicación seleccionada.

El parámetro no tiene efecto sobre el cálculo de la sobrecarga térmica.

p0205 sólo puede cambiarse a valores que estén guardados en la EEPROM de la etapa de potencia.

El ajuste de fábrica no resetea este parámetro (ver p0010 = 30, p0970).

r0206[0...4] Etapa de potencia Potencia asignada / EP P_asig

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor **Grupo de unidades:** 14_6 **Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Descripción: Visualiza la potencia asignada de la etapa de potencia para diferentes ciclos de carga.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Placa de caract.
[1] = Ciclo de carga con leve sobrecarga
[2] = Ciclo de carga con alta sobrecarga
[3] = Serv perm S1
[4] = Ciclo de carga S6

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kW
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad hp
Ver también: p0100, p0205

r0207[0...4] Etapa de potencia Intensidad asignada / EP I_asig

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8014
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad asignada de la etapa de potencia para diferentes ciclos de carga.

Índice: [0] = Placa de caract.
[1] = Ciclo de carga con leve sobrecarga
[2] = Ciclo de carga con alta sobrecarga
[3] = Serv perm S1
[4] = Ciclo de carga S6

Dependencia: Ver también: p0205

r0208 Etapa de potencia Tensión nominal de red / EP U_nom

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión nominal de red de la etapa de potencia.
r0208 = 400 : 380 - 480 V +/-10 %
r0208 = 500 : 500 - 600 V +/-10 %
r0208 = 690 : 660 - 690 V +/-10 %
En Basic Line Module (BLM) es aplicable:
r0208 = 690 : 500 - 690 V +/-10 %

r0209[0...4] Etapa de potencia Intensidad máxima / EP I_máx

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8750, 8850, 8950
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la frecuencia de salida máxima de la etapa de potencia.

Índice: [0] = Catálogo
[1] = Ciclo de carga con leve sobrecarga
[2] = Ciclo de carga con alta sobrecarga
[3] = Ciclo de carga S1
[4] = Ciclo de carga S6

Dependencia: Ver también: p0205

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0210 Tensión de conexión de equipos / U_conexión

A_INF, S_INF

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8860, 8960
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
100 [Vef]	1000 [Vef]	400 [Vef]

Descripción: Ajusta la tensión de conexión de equipos (3AC).

El valor se corresponde con el valor eficaz de la tensión compuesta nominal de la red.

Dependencia: Ver también: p3400

Advertencia:

Si la alimentación funciona en régimen regulado con altas tensiones en el circuito intermedio (p3510 > 660 V), dependiendo de la aplicación pueden dañarse los motores conectados que no están especificados para estas mayores tensiones

Antes de hacer funcionar en régimen pulsado una alimentación activa con tensiones de red p0210 > 415 V, es necesario asegurarse de que todos los componentes conectados al circuito intermedio pueden operar permanentemente con tensiones en el circuito intermedio superiores a 660 V

Es posible habilitar el régimen regulado de las etapas de potencia Booksize para p0210 > 415 V si se aumenta como sigue la tensión en circuito intermedio estacionaria máxima (p0280): p0280 >= 1,5 x p0210 y p0280 > 660 V.

La consigna de la tensión en el circuito intermedio p3510 no se adapta automáticamente en este caso. Se recomienda p3510 = 1,5 x p0210. El régimen regulado por tensión se activa con p3400.0 = 0 y p3400.3 = 1

Atención: En etapas de potencia Booksize y tensión de conexión 3AC 380 ... 480 V, con p0210 > 415 V se activa automáticamente el Smart Mode (p3400.0 = 1), ya que en el modo con regulación de tensión se sobrepasaría la máxima tensión estacionaria admisible en el circuito intermedio (p0280).

En etapas de potencia de tipo libro con tensiones de conexión de 3AC 380 ... 480 V es aplicable:

380 V <= p0210 <= 400 V --> Valor prefijado para consigna de tensión en el circuito intermedio: p3510 = 600 V

401 V <= p0210 <= 415 V --> Valor prefijado para consigna de tensión en el circuito intermedio: p3510 = 625 V

416 V <= p0210 <= 480 V --> Smart Mode con tensión en el circuito intermedio no regulada: p3510 = 1.35 x p0210

Nota: Fórmula aplicable por principio para el ajuste predeterminado de la consigna de tensión en el circuito intermedio (p3510):

p3510 = 1.5 x p0210

El rango de tensión de conexión depende del modelo y de la clase de tensión de la etapa de potencia.

Para los equipos tipo libro (Booksize) es aplicable:

Active Line Module, equipo 400 V: 180 V <= p0210 <= 480 V

Smart Line Module, equipo 400 V: 180 V <= p0210 <= 480 V

Para los equipos en chasis (Chassis) es aplicable:

Active Line Module, equipo 400 V: 180 V <= p0210 <= 480 V

Active Line Module, equipo 690 V: 660 V <= p0210 <= 690 V

Active Line Module, equipo 500/690 V: 380 V <= p0210 <= 690 V

Smart Line Module, equipo 400 V: 380 V <= p0210 <= 480 V

Smart Line Module, equipo 690 V: 500 V <= p0210 <= 690 V

p0210 Tensión de conexión de equipos / U_conexión

B_INF

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8760
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
70 [Vef]	1000 [Vef]	400 [Vef]

Descripción: Ajusta la tensión de conexión de equipos (3AC).

El valor se corresponde con el valor eficaz de la tensión compuesta nominal de la red.

Dependencia: El parámetro puede reducirse hasta p0210 = 70 V si se activa p0212.0.

Precaución: Si la tensión de red es mayor que el valor entrado, bajo ciertas circunstancias se desactiva automáticamente el regulador de Vdc para evitar la aceleración del motor. En este caso se emite una alarma al efecto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: En caso de servicio a 230 V 3AC (sólo equipos Booksize) debe tenerse en cuenta:

- Los límites de subtensión y sobretensión varían (r0296, r0297).
- Si se utiliza el chopper de frenado interno de los Basic Line Modules (20 ó 40 kW), el umbral de actuación del chopper de frenado se reduce a 385 V. Si se utiliza un chopper de frenado externo, debe garantizarse un umbral de actuación apropiado para la aplicación.
- Todos los componentes que operan en este circuito intermedio deben adaptarse igualmente a la tensión de red baja. En particular, la tensión nominal DC de cada uno de los accionamientos conectados a este circuito intermedio debe activarse con p0210 (p. ej., p0210(SERVO) = 1.35 x p0210(B_INF) = 310 V).
- No es posible utilizar un Control Supply Module (CSM) para la alimentación de 24 V desde el circuito intermedio, pues la mínima tensión permanente del circuito intermedio no puede estar por debajo de 430 V.

Nota: El rango de tensión de conexión depende de la clase de tensión de la etapa de potencia.

Equipos Chassis de 400 V: 380 V <= p0210 <= 480 V

Equipos Chassis de 690 V: 500 V <= p0210 <= 690 V

Para equipos Booksize de 400 V es además posible el servicio a 230 V 3AC:

Equipos Booksize de 400 V: 180 V <= p0210 <= 480 V

Es posible una tensión de conexión reducida hasta 70 V si se ajusta p0212.0 = 1.

p0210 Tensión de conexión de equipos / U_conexión

SERVO	**Modificable:** C2(2), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1 [V]	**Máx.** 63000 [V]	**Ajuste de fábrica** 600 [V]

Descripción: Ajusta la tensión de conexión del equipo.

Equipo AC/AC: Debe introducirse el valor eficaz de la tensión compuesta de red.

Equipo DC/AC: Debe introducirse la tensión continua nominal de la barra de conexión.

Dependencia: Ajustar p1254, p1294 (detección automática de los niveles de conexión de la Vdc) = 0.

Los umbrales de actuación del regulador de Vdc_max se determinan entonces directamente con p0210.

Precaución: Si la tensión de red es mayor que el valor entrado, bajo ciertas circunstancias se desactiva automáticamente el regulador de Vdc para evitar la aceleración del motor. En este caso se emite una alarma al efecto.

Nota: Rangos de ajuste de p0210 en función de la tensión nominal de la etapa de potencia:

U_nom = 400 V:

- p0210 = 380 ... 480 V (AC/AC), 510 ... 720 V (DC/AC)

U_nom = 500 V:

- p0210 = 500 ... 600 V (AC/AC), 675 ... 900 V (DC/AC)

U_nom = 660 V ... 690 V:

- p0210 = 660 ... 690 V (AC/AC), 890 ... 1035 V (DC/AC)

U_nom = 500 V ... 690 V:

- p0210 = 500 ... 690 V (AC/AC), 675 ... 1035 V (DC/AC)

El umbral de conexión de precarga para la tensión en el circuito intermedio (Vdc) se calcula de p0210:

Vdc_prec = p0210 * 0.82 * 1.35 (AC/AC)

Vdc_prec = p0210 * 0.82 (DC/AC)

Los umbrales de subtensión para tensión en el circuito intermedio (Vdc) se calcula de p0210 y en función de la tensión nominal de la etapa de potencia:

U_nom = 400 V:

- U_mín = p0210 * 0.78 (AC/AC) > 330 V, p0210 * 0.60 (DC/AC) > 380 V

U_nom = 500 V:

- U_mín = p0210 * 0.76 (AC/AC) > 410 V

U_nom = 660 V ... 690 V:

- U_mín = p0210 * 0.82 (AC/AC) > 565 V, p0210 * 0.63 (DC/AC) > 650 V

U_nom = 500 V ... 690 V:

- U_mín = p0210 * 0.82 (AC/AC) > 420 V, p0210 * 0.63 (DC/AC) > 480 V

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0210 Tensión de conexión de equipos / U_conexión

VECTOR	**Modificable:** C2(2), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1 [V]	63000 [V]	600 [V]

Descripción: Ajusta la tensión de conexión del equipo.
Equipo AC/AC: Debe introducirse el valor eficaz de la tensión compuesta de red.
Equipo DC/AC: Debe introducirse la tensión continua nominal de la barra de conexión.

Dependencia: Ajustar p1254, p1294 (detección automática de los niveles de conexión de la Vdc) = 0.
Los umbrales de actuación del regulador de Vdc_max se determinan entonces directamente con p0210.
El parámetro puede reducirse hasta p0210 = 100 V si se activa p0212.0 = 1.
Ver también: p0212

Precaución: Si la tensión de red es mayor que el valor entrado, bajo ciertas circunstancias se desactiva automáticamente el regulador de Vdc para evitar la aceleración del motor. En este caso se emite una alarma al efecto.

Nota: Rangos de ajuste de p0210 en función de la tensión nominal de la etapa de potencia:
U_nom = 400 V:
- p0210 = 380 ... 480 V (AC/AC), 510 ... 720 V (DC/AC)
U_nom = 500 V:
- p0210 = 500 ... 600 V (AC/AC), 675 ... 900 V (DC/AC)
U_nom = 660 V ... 690 V:
- p0210 = 660 ... 690 V (AC/AC), 890 ... 1035 V (DC/AC)
U_nom = 500 V ... 690 V:
- p0210 = 500 ... 690 V (AC/AC), 675 ... 1035 V (DC/AC)
El umbral de conexión de precarga para la tensión en el circuito intermedio (Vdc) se calcula de p0210:
Vdc_prec = p0210 * 0.82 * 1.35 (AC/AC)
Vdc_prec = p0210 * 0.82 (DC/AC)
Los umbrales de subtensión para tensión en el circuito intermedio (Vdc) se calcula de p0210 y en función de la tensión nominal de la etapa de potencia:
U_nom = 400 V:
- U_mín = p0210 * 0.78 (AC/AC) > 330 V, p0210 * 0.60 (DC/AC) > 380 V
U_nom = 500 V:
- U_mín = p0210 * 0.76 (AC/AC) > 410 V
U_nom = 660 V ... 690 V:
- U_mín = p0210 * 0.82 (AC/AC) > 565 V, p0210 * 0.63 (DC/AC) > 650 V
U_nom = 500 V ... 690 V:
- U_mín = p0210 * 0.82 (AC/AC) > 420 V, p0210 * 0.63 (DC/AC) > 480 V

p0211 Frec. nominal red / Frec. nominal red

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8864, 8964
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10 [Hz]	100 [Hz]	50 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia nominal de red para la alimentación.

Dependencia: Ver también: p3409

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Con p3409 = 1 es aplicable:

Tras la habilitación para el servicio, la frecuencia nominal de la red (p0211) se ajusta automáticamente al valor 50 Hz o 60 Hz según la frecuencia medida actualmente. Por tanto, el valor de parámetro de p0211 se modifica en determinadas circunstancias.

Con p3409 = 0 es aplicable:

El sistema no modifica el parámetro p0211.

p0212 Etapa de potencia Configuración / Config EP

B_INF

Modificable: C2(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la etapa de potencia.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Tensión de conexión de equipos reducida	Sí	No	-

Dependencia: Rel. a bit 00:

Las tensiones de conexión reducidas sólo son posibles para etapas de potencia Booksize.

Bit 00 = 1 sólo puede ajustarse con r0192.22 = 1.

Ver también: r0192, p0210

Precaución: Rel. a bit 00:

Si se trabaja con tensiones de entrada reducidas, la detección de subtensión está desactivada.

Nota: Rel. a bit 00 = 0:

No es posible reducir la tensión de conexión en p0210.

Rel. a bit 00 = 1 (sólo para B_INF):

Con este ajuste, es posible reducir la tensión de conexión en p0210 hasta 70 V. Bit 00 = 1 sólo se puede ajustar para etapas de potencia Booksize con una potencia asignada de hasta 40 kW.

p0212 Etapa de potencia Configuración / Config EP

SERVO

Modificable: C2(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la etapa de potencia.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Precarga externa presente	Sí	No	-

Dependencia: Rel. a bit 01 = 1:

El ajuste de la precarga externa sólo afecta a las etapas de potencia CC/CA.

Precaución: Rel. a bit 00:

Si se trabaja con tensiones de entrada reducidas, la detección de subtensión está desactivada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00 = 0:
No es posible reducir la tensión de conexión en p0210.
Rel. a bit 00 = 1:
Con este ajuste, es posible reducir la tensión de conexión en p0210 hasta 100 V.
Sólo es posible el modo de operación p1300 = 19.
Rel. a bit 01 = 0:
No existe una precarga externa de los Motor Module DC/AC. Se omite la vigilancia de precarga.
Rel. a bit 01 = 1:
Existe una precarga externa de los Motor Module DC/AC. Se calcula la vigilancia de precarga.

p0212 Etapa de potencia Configuración / Config EP

VECTOR

Modificable: C2(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la etapa de potencia.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Tensión de conexión de equipos reducida	Sí	No	-
01	Precarga externa presente	Sí	No	-

Dependencia: Rel. a bit 00:
Las tensiones de conexión reducidas sólo son posibles para etapas de potencia Booksize.
Bit 00 = 1 sólo puede ajustarse con r0192.22 = 1.
Rel. a bit 01 = 1:
El ajuste de la precarga externa sólo afecta a las etapas de potencia CC/CA.
Ver también: r0192, p0210

Precaución: Rel. a bit 00:
Si se trabaja con tensiones de entrada reducidas, la detección de subtensión está desactivada.

Nota: Rel. a bit 00 = 0:
No es posible reducir la tensión de conexión en p0210.
Rel. a bit 00 = 1:
Con este ajuste, es posible reducir la tensión de conexión en p0210 hasta 100 V.
Sólo es posible el modo de operación p1300 = 19.
Rel. a bit 01 = 0:
No existe una precarga externa de los Motor Module DC/AC. Se omite la vigilancia de precarga.
Rel. a bit 01 = 1:
Existe una precarga externa de los Motor Module DC/AC. Se calcula la vigilancia de precarga.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0220[0...1] Alimentación Tipo de filtro de red / INF Tipo filtr red

A_INF	**Modificable:** C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8950
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	45	0

Descripción:

Ajusta el tipo de filtro de red en el Active Line Module (ALM).

Al especificar el tipo de filtro de red se preajustan los valores de la capacidad (p0221) y la resistencia (p0222) del filtro, así como la inductancia (p0223) y la resistencia (p0224) de la bobina.

Para los Active Line Modules (ALM), se selecciona automáticamente el Active Interface Module (AIM) correspondiente a la potencia y se preajusta el tipo de filtro de red (p0220) del siguiente modo:

- Forma constructiva Booksize: p0220 = 41 ... 45
- Forma constructiva Chassis: p0220 = 10 ... 19

Valor:

0: Sin filtro de red
1: Wideband Line Filter Booksize 400 V 16 kW (6SL3000-0BE21-6AA0)
2: Wideband Line Filter Booksize 400 V 36 kW (6SL3000-0BE23-6AA0)
3: Wideband Line Filter Booksize 400 V 55 kW (6SL3000-0BE25-5AA0)
4: Wideband Line Filter Booksize 400 V 80 kW (6SL3000-0BE28-0AA0)
5: Wideband Line Filter Booksize 400 V 120 kW (6SL3000-0BE31-2AA0)
10: AIM F 400 V 132 kW 160 kW (6SL3300-7TE32-6Ax0)
11: AIM G 400 V 235 kW (6SL3300-7TE33-8Ax0)
12: AIM G 400 V 300 kW (6SL3300-7TE35-0Ax0)
13: AIM H 400 V 380 kW 500 kW (6SL3300-7TE38-4Ax0)
14: AIM J 400 V 630 kW 900 kW (6SL3300-7TE41-4Ax0)
15: AIM F 690 V 150 kW (6SL3300-7Tx31-4Ax0)
16: AIM G 690 V 330 kW (6SL3300-7Tx33-1Ax0)
17: AIM H 690 V 560 kW (6SL3300-7Tx35-8Ax0)
18: AIM J 690 V 800 kW (6SL3300-7Tx37-4Ax0)
19: AIM J 690 V 1100 kW 1400 kW (6SL3300-7Tx41-3Ax0)
31: Basic Line Filter Booksize 400 V 16 kW (6SL3000-0BE21-6DA0)
32: Basic Line Filter Booksize 400 V 36 kW (6SL3000-0BE23-6DA0)
33: Basic Line Filter Booksize 400 V 55 kW (6SL3000-0BE25-5DA0)
34: Basic Line Filter Booksize 400 V 80 kW (6SL3000-0BE28-0DAx)
35: Basic Line Filter Booksize 400 V 120 kW (6SL3000-0BE31-2DAx)
41: AIM 400 V 16 kW (6SL3100-0BE21-6AB0)
42: AIM 400 V 36 kW (6SL3100-0BE23-6AB0)
43: AIM 400 V 55 kW (6SL3100-0BE25-5AB0)
44: AIM 400 V 80 kW (6SL3100-0BE28-0AB0)
45: AIM 400 V 120 kW (6SL3100-0BE31-2AB0)

Índice:

[0] = Filtro de red
[1] = Filtro de red opcional

Atención:

Forma constructiva "Booksize":

En caso de utilizar un Active Interface Module (AIM), todos los bornes para el termostato entre el Active Interface Module (X121.1/2) y el Active Line Module (X21.1/2) se tienen que cablear obligatoriamente.

Nota:

En equipos Booksize, al utilizar un Active Interface Module en p0220[0] es posible usar adicionalmente un Basic Filter de forma opcional, que se parametriza en p0220[1].

El ajuste derivado de p0220[0, 1] de la capacidad (p0221) y la resistencia (p0222) del filtro se necesita en el modo con regulación de tensión para compensar automáticamente la corriente reactiva del filtro.

En caso de haber dos datos de potencia, se utiliza el mismo filtro de red para ambos.

AIM: Active Interface Module

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0221[0...1] Alimentación Capacidad de filtro / INF C_filtro

A_INF	**Modificable:** C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8950
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µF]	**Máx.** 100000.00 [µF]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [µF]

Descripción: Ajusta la capacidad del filtro de red (conectado en triángulo).

Índice: [0] = Filtro de red
[1] = Filtro de red opcional

Nota: Si se usa un filtro de red de Siemens (p0220) el parámetro se predetermina automáticamente con el valor correcto.
En caso de conexión en paralelo este valor equivale a la capacidad para una etapa de potencia.
El índice 0 se refiere al primer filtro de red de p0220[0].
El índice 1 se refiere al segundo filtro de red opcional de p0220[1].

p0222[0...1] Alimentación Resistencia del filtro / INF R_filtro

A_INF	**Modificable:** C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [ohmios]	**Máx.** 100.00000 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [ohmios]

Descripción: Ajusta la resistencia del filtro en serie con la capacidad.

Índice: [0] = Filtro de red
[1] = Filtro de red opcional

Nota: Si se usa un filtro de red de Siemens (p0220) el parámetro se predetermina automáticamente con el valor correcto.
En caso de conexión en paralelo este valor equivale a la resistencia para una etapa de potencia.
El índice 0 se refiere al primer filtro de red de p0220[0].
El índice 1 se refiere al segundo filtro de red opcional de p0220[1].

p0223 Alimentación Inductancia entre filtro y etapa de potencia / INF L filtro/EP

A_INF, S_INF	**Modificable:** C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.001 [mH]	**Máx.** 1000.000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 2.100 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia entre filtro y etapa de potencia.

Nota: El parámetro se preajusta automáticamente en función de la etapa de potencia usada y casa entonces con las bobinas de conmutación Siemens especificadas.
En caso de conexión en paralelo este valor equivale a la inductancia para una etapa de potencia.

p0224 Alimentación Resistencia entre filtro y etapa de potencia / INF R filtro/EP

A_INF, S_INF	**Modificable:** C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [ohmios]	**Máx.** 100.00000 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.00100 [ohmios]

Descripción: Ajusta la resistencia entre filtro y etapa de potencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El parámetro se preajusta automáticamente en función de la etapa de potencia usada y casa entonces con las bobinas de conmutación Siemens especificadas.
En caso de conexión en paralelo este valor equivale a la resistencia para una etapa de potencia.

p0225 Alimentación Inductancia entre red y filtro / INF L red/Filtro

A_INF, S_INF

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001 [mH]	**Máx.** 1000.000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.001 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia entre red y filtro.

Nota: El valor deberá aumentarse adecuadamente p. ej. si aguas arriba del filtro está instalada otra inductancia (bobina o transformador).

p0226 Alimentación Resistencia entre red y filtro / INF R red/Filtro

A_INF, S_INF

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ohmios]	**Máx.** 100.00 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ohmios]

Descripción: Ajusta la resistencia entre red y filtro.

Nota: El valor deberá aumentarse adecuadamente p. ej. si aguas arriba del filtro está instalada otra resistencia.

p0227 Alimentación Capacidad del circuito intermedio Etapa de potencia / INF C

A_INF, S_INF

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.20 [mF]	**Máx.** 1000.00 [mF]	**Ajuste de fábrica** 1.00 [mF]

Descripción: Ajusta la capacidad total del circuito intermedio.

Nota: La capacidad total del conjunto del circuito intermedio se compone de la suma de las capacidades individuales de los módulos de motor y alimentación y de los condensadores adicionales instalados en el mismo.

p0230 Accto Tipo de filtro por lado del motor / Accto Tip filt mot

VECTOR

Modificable: C2(1, 2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 4	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta el tipo de filtro por el lado del motor.

Valor:
0: Sin filtro
1: Bobina de motor
2: Filtro du/dt
3: Filtro senoidal Siemens
4: Filtro senoidal tercero

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Con p0230 se modifican los parámetros siguientes:
p0230 = 1:
--> p0233 (Etapa de potencia Bobina de motor) = Inductancia del filtro
p0230 = 3:
--> p0233 (Etapa de potencia Bobina de motor) = Inductancia del filtro
--> p0234 (Etapa de potencia Filtro senoidal Capacidad) = Capacidad del filtro
--> p0290 (Etapa de potencia Reacción en sobrecarga) = Bloquear la reducción de la frecuencia de pulsación
--> p1082 (Velocidad máxima) = Fmáx filtro / Nº de pares de polos
--> p1800 (Frecuencia de pulsación) >= Frecuencia de pulsación del filtro
--> p1802 (Modo del modulador) = Modulación de vector tensión sin sobremodulación
--> p1811 (modulador configuración) = amplitud de barrido
--> p1909 (Identificación de datos del motor Palabra de mando) = Sólo medición Rs
p0230 = 4:
--> p0290 (Etapa de potencia Reacción en sobrecarga) = Bloquear la reducción de la frecuencia de pulsación
--> p1802 (Modo del modulador) = Modulación de vector tensión sin sobremodulación
--> p1811 (modulador configuración) = amplitud de barrido
--> p1909 (Identificación de datos del motor Palabra de mando) = Sólo medición Rs
El usuario deberá ajustar los parámetros siguientes en base a las características del filtro senoidal, y comprobar su fiabilidad.
--> p0233 (Etapa de potencia Bobina de motor) = Inductancia del filtro
--> p0234 (Etapa de potencia Filtro senoidal Capacidad) = Capacidad del filtro
--> p1082 (Velocidad máxima) = Fmáx filtro / Nº de pares de polos
--> p1800 (Frecuencia de pulsación) >= Frecuencia de pulsación del filtro
Ver también: p0233, p0234, p0290, p1082, r1082, p1800, p1802

Nota: Si no es posible elegir un tipo de filtro, entonces dicho tipo de filtro no está aprobado para el Motor Module.
p0230 = 1:
En etapas de potencia Booksize con bobina de salida, la frecuencia de salida está limitada a 120 Hz, pero en etapas de potencia Blocksize y Chassis, lo está a 150 Hz. En etapas de potencia Booksize y Blocksize, la frecuencia de pulsación máxima es de 4 kHz; en etapas de potencia Chassis, es el doble de la frecuencia de pulsación nominal (2,5 kHz o 4 kHz).
p0230 = 2:
Según la frecuencia de pulsación nominal, las etapas de potencia Chassis con filtro du/dt pueden funcionar con una frecuencia máxima de pulsación de p1800 = 2,5 kHz o 4 kHz. La frecuencia de salida está limitada a 150 Hz.
p0230 = 3:
Los filtros senoidales con una frecuencia nominal de pulsación de 1.25 kHz ó 2.5 kHz sólo deberán funcionar asociados a un tiempo de ciclo del regulador de intensidad de p0115[0] = 400 µs; filtros senoidales con una frecuencia nominal de pulsación de 2 kHz ó 4 kHz, con p0115[0] = 250 µs.
Si el tiempo de ciclo del regulador de intensidad no está ajustado correspondientemente no es posible elegir el filtro senoidal.
Las etapas de potencia de chasis con filtro senoidal están limitadas a frecuencias de salida de 115 Hz o 150 Hz.

p0233 Etapa de potencia Bobina de motor / EP Bobina motor

SERVO	**Modificable:** C2(2), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [mH]	1000.000 [mH]	0.000 [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia del filtro conectado a la salida de la etapa de potencia.

Dependencia: Si se selecciona un filtro usando p0230, el parámetro se inicializa automáticamente si para la etapa de potencia está definido un filtro SIEMENS.
Ver también: p0230

Nota: Si la etapa de potencia dispone de un filtro senoidal interno, no se puede modificar el parámetro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0233 Etapa de potencia Bobina de motor / EP Bobina motor

VECTOR	**Modificable:** C2(2), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [mH]	1000.000 [mH]	0.000 [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia del filtro conectado a la salida de la etapa de potencia.

Dependencia: Si se selecciona un filtro usando p0230, el parámetro se inicializa automáticamente si para la etapa de potencia está definido un filtro SIEMENS.

Ver también: p0230

Nota: Al salir de la puesta en marcha rápida, ajustando p3900 = 1, el parámetro se ajusta al valor del filtro SIEMENS definido o a cero. Por ello, en caso de filtro no Siemens conviene ajustar el parámetro fuera de la rutina de puesta en marcha (p0010 = 0) y ejecutar a continuación el cálculo de reguladores (p0340 = 3).

p0234 Etapa de potencia Filtro senoidal Capacidad / EP Filtro sen C

SERVO	**Modificable:** C2(2), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [µF]	1000.000 [µF]	0.000 [µF]

Descripción: Visualiza la capacidad del filtro senoidal conectado a la salida de la etapa de potencia.

Dependencia: Si se selecciona un filtro usando p0230, el parámetro se inicializa automáticamente si para la etapa de potencia está definido un filtro SIEMENS.

Ver también: p0230

Nota: El valor del parámetro incluye la suma de todas la capacidades conectadas en serie de una fase (conductor-tierra).

Si la etapa de potencia dispone de un filtro senoidal interno, no se puede modificar el parámetro.

p0234 Etapa de potencia Filtro senoidal Capacidad / EP Filtro sen C

VECTOR	**Modificable:** C2(2), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [µF]	1000.000 [µF]	0.000 [µF]

Descripción: Visualiza la capacidad del filtro senoidal conectado a la salida de la etapa de potencia.

Dependencia: Si se selecciona un filtro usando p0230, el parámetro se inicializa automáticamente si para la etapa de potencia está definido un filtro SIEMENS.

Ver también: p0230

Nota: El valor del parámetro incluye la suma de todas la capacidades conectadas en serie de una fase (conductor-tierra).

Al salir de la puesta en marcha rápida, ajustando p3900 = 1, el parámetro se ajusta al valor del filtro SIEMENS definido o a cero. Por ello, en caso de filtro no Siemens conviene ajustar el parámetro ya una vez fuera de la rutina de puesta en marcha (p0010 = 0).

p0235 Bobina de motor en serie Cantidad / L_Mot serie cant

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	3	1

Descripción: Ajuste de la cantidad de bobinas conectadas en serie en la salida de la etapa de potencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0230

Precaución: Si el número de bobinas de motor conectadas en serie no coincide con el valor del parámetro, esto puede provocar un comportamiento de regulación desfavorable.

Nota: El parámetro no se puede modificar en equipos Chassis y con p0230 = 1.

r0238 Etapa de potencia Resistencia interna / EP R interna

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ohmios]	- [ohmios]	- [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia interna de la etapa de potencia (resistencia de potencia y de IGBT)

Nota: En caso de conexión en paralelo este valor equivale a la resistencia para una etapa de potencia.

p0249 Etapa de potencia Tipo de refrigeración / EP Tipo refr.

S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el tipo de refrigeración para las etapas de potencia de la serie de equipos Booksize Compact.
Con esto se determina si en estas etapas de potencia debe desconectarse la refrigeración interna por aire y utilizarse en su lugar el tipo de refrigeración "Cold Plate".

Valor:
0: Refrig aire intern
1: Cold Plate

Nota: Para etapas de potencia de la serie de equipos Booksize Compact hay un 4 en la 5ª posición de la referencia.
Para los demás tipos de etapas de potencia este parámetro es irrelevante.

p0251[0...n] Etapa de potencia Ventilador Contador de horas de funcionamiento / EP t_dur vent

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [h]	4294967295 [h]	0 [h]

Descripción: Visualiza la horas de funcionamiento acumuladas por el ventilador de la etapa de mando.
El número de horas de funcionamiento acumuladas puede ponerse a 0 (p. ej. tras cambiar el ventilador).

Dependencia: Ver también: p0252

p0252 Etapa de potencia Ventilador Duración máxima / EP t_dur máx vent

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [h]	100000 [h]	40000 [h]

Descripción: Ajusta la duración máxima del ventilador en la etapa de potencia.
La prealarma se produce 500 horas antes de alcanzar el valor ajustado.
Con p0252 = 0 se desactiva la vigilancia.

Dependencia: Ver también: p0251

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Para equipos Chassis, la duración máxima se ajusta por medio del ajuste de fábrica a 50000 en el parámetro de la etapa de potencia.

p0254[0...n] Etapa de potencia Ventilador interior Contador horas funcionam. / EP Vent_int t_func

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [h]	4294967295 [h]	0 [h]

Descripción: Visualiza las horas de funcionamiento acumuladas por el ventilador interior de la etapa de potencia.
El número de horas de funcionamiento acumuladas puede ponerse a 0 (p. ej. tras cambiar el ventilador).

Dependencia: Ver también: p0252

p0255[0...1] Etapa de potencia Contactor Tiempo de vigilancia / EP Contactor t_vig

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	6500 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia interna de los contactos de respuesta de los contactores.

Índice: [0] = Contactor de precarga
[1] = Contactor de puenteo

Dependencia: Ver también: F30060, F30061

Nota: Este parámetro sólo es efectivo para etapas de potencia Chassis con conexión de red 3AC y contactores de red.
Con el valor 0 se desactiva la correspondiente vigilancia de los contactores de red.

p0260 Unidad de refrigeración Tiempo de arranque 1 / RKA T.arranque 1

A_INF (Unidad refriger.), B_INF (Unidad refriger.), S_INF (Unidad refriger.), SERVO (Unidad refriger.), VECTOR (Unidad refriger.)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9795
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [s]	60.0 [s]	5.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de arranque 1 para vigilar la unidad de refrigeración tras la orden de conexión.
Tras la conexión deben estar presentes las siguientes señales en el transcurso del tiempo de arranque 1:
- "RKA conectado"
- "RKA Caudal de líquido OK"
En caso de fallo se emite el correspondiente aviso.

Dependencia: Ver también: F49152, F49153

Nota: RKA: Unidad de refrigeración (Recooling system)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0261 Unidad de refrigeración Tiempo de arranque 2 / RKA T.arranque 2

A_INF (Unidad refriger.), B_INF (Unidad refriger.), S_INF (Unidad refriger.), SERVO (Unidad refriger.), VECTOR (Unidad refriger.)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9795
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.0 [s]	1200.0 [s]	180.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de arranque 2 para vigilar la unidad de refrigeración tras la orden de conexión.
Tras la conexión deben estar presentes las siguientes señales en el transcurso del tiempo de arranque 2:
- "RKA Conductividad Sin fallo"
- "RKA Conductividad Sin Alarma"
En caso de fallo se emite el correspondiente aviso.

Dependencia: Ver también: p0266
Ver también: F49151, A49171

p0262 Unidad de refrigeración Fallo Conductividad Retardo / RKA Cond t_ret

A_INF (Unidad refriger.), B_INF (Unidad refriger.), S_INF (Unidad refriger.), SERVO (Unidad refriger.), VECTOR (Unidad refriger.)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9795
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.0 [s]	30.0 [s]	0.0 [s]

Descripción: Ajusta el retardo de señalización del fallo "RKA: Conductividad ha superado umbral de alarma" durante el funcionamiento.
Sólo se señaliza fallo si la conductividad supera el valor de fallo admisible durante el servicio y el valor permanece más tiempo que el valor ajustado en este parámetro.

Dependencia: Ver también: F49151

p0263 Unidad de refrigeración Fallo Caudal de líquido Retardo / RKA Caudal t_ret

A_INF (Unidad refriger.), B_INF (Unidad refriger.), S_INF (Unidad refriger.), SERVO (Unidad refriger.), VECTOR (Unidad refriger.)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9795
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.0 [s]	20.0 [s]	3.0 [s]

Descripción: Ajusta el retardo de señalización del fallo "RKA: Caudal de líquido insuficiente".
Sólo se señaliza fallo si la causa del mismo dura más que el valor ajustado para este parámetro.

Dependencia: Ver también: F49153

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0264 Unidad de refrigeración Temporización tras desconexión / RKA Temp.tras Des

A_INF (Unidad refriger.), B_INF (Unidad refriger.), S_INF (Unidad refriger.), SERVO (Unidad refriger.), VECTOR (Unidad refriger.)

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 9795
Grupo Parám.: Convertidor | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.0 [s]	180.0 [s]	30.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo que debe continuar funcionando la unidad de refrigeración tras la orden de desconexión.

r0265.0...3 BO: Unidad de refrigeración Palabra de mando / RKA STW

A_INF (Unidad refriger.), B_INF (Unidad refriger.), S_INF (Unidad refriger.), SERVO (Unidad refriger.), VECTOR (Unidad refriger.)

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando de la unidad de refrigeración.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Conectar unidad de refrigeración	Conectar	Desactivar	-
01	Aviso Convertidor Des	Des	Con	-
02	Confirmación fallos	Confirmación	Sin confirmación	-
03	Detección fugas líquido OK	Sin líquido fugas	Líquido de fugas	-

p0266[0...7] BI: Unidad de refrigeración Respuestas Fuente de señal / RKA Res F_s

A_INF (Unidad refriger.), B_INF (Unidad refriger.), S_INF (Unidad refriger.), SERVO (Unidad refriger.), VECTOR (Unidad refriger.)

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	1

Descripción: Ajusta las fuentes de las señales de respuesta de la unidad de refrigeración.

Índice:
[0] = Unidad de refrigeración Conectado
[1] = Unidad de refrigeración Listo para conexión
[2] = Unidad de refrigeración Ninguna alarma activa
[3] = Unidad de refrigeración Ningún fallo activo
[4] = Unidad de refrigeración Sin líquido de fugas
[5] = Unidad de refrigeración Caudal de líquido OK
[6] = Unidad de refrigeración Conductividad < Umbral de fallo
[7] = Unidad de refrigeración Conductividad < Umbral de alarma

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0267.0...7 BO: Unidad de refrigeración Palabra de estado / RKA ZSW

A_INF (Unidad refriger.), B_INF (Unidad refriger.), S_INF (Unidad refriger.), SERVO (Unidad refriger.), VECTOR (Unidad refriger.)

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Unsigned16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Órdenes
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la unidad de refrigeración.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	RKA conectado	Sí	No	-
01	RKA listo conexión	Sí	No	-
02	RKA Ninguna alarma actúa	Sí	No	-
03	RKA Ningún fallo actúa	Sí	No	-
04	RKA Sin líquido de fugas	Sí	No	-
05	RKA Caudal de líquido OK	Sí	No	-
06	RKA Conductividad Sin fallo	Sí	No	9974
07	RKA Conductividad Sin Alarma	Sí	No	9974

Dependencia: Ver también: p0266

p0278 Tensión en circuito intermedio Umbral de subtensión Reducción / Vdc U_sub Red

SERVO, VECTOR

Modificable: T
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Convertidor
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-80 [V]	0 [V]	0 [V]

Descripción: Ajusta la magnitud en la que se reduce el umbral para la activación del fallo por subtensión (F30003).

Dependencia: Ver también: p0210, r0296
Ver también: F30003

Atención: Al utilizar un Control Supply Module (CSM) para la alimentación de 24 V desde el circuito intermedio, la mínima tensión permanente del circuito intermedio no puede estar por debajo de 430 V. Las tensiones del circuito intermedio en el rango de 300 ... 430 V se admiten durante 1 min como máximo.
En las etapas de potencia Chassis, este parámetro es irrelevante.

Nota: El umbral de desconexión resultante puede leerse en r0296 y depende de la tensión nominal seleccionada (p0210) y de la etapa de potencia utilizada.

p0279 Tensión del circuito intermedio Offset Umbral de alarma / Vdc Offs Umb alarm

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: T
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: 8760, 8864, 8964
Grupo Parám.: Convertidor
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0 [V]	500 [V]	0 [V]

Descripción: Ajusta el umbral de tensión para la activación de la alarma A06810.
Este valor representa un offset, de manera que el umbral de alarma resulta de la suma de r0296 y p0279.

Dependencia: Ver también: p0210, r0296
Ver también: A06810

Nota: La magnitud del umbral de subtensión r0296 depende de la tensión de conexión ajustada del equipo (p0210).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0280 Tensión en circuito intermedio máxima estacionaria / Vdc_máx est

A_INF

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940, 8964
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
270 [V]	1500 [V]	660 [V]

Descripción: Ajusta la máxima tensión estacionaria en el circuito intermedio. Si la consigna de la tensión en el circuito intermedio llega al umbral, entonces se emite la alarma A06800.

La consigna para la tensión en el circuito intermedio en p3510 se limita al valor definido en p0280.

La tensión puede aumentarse a través del regulador de reserva de tasa de modulación. La reserva de tasa de modulación (p3480) puede llegar a ser insuficiente si p0210 (tensión de conexión del equipo) está mal parametrizada, hay sobretensión en la red o se demanda más corriente reactiva.

Dependencia: Ver también: p0210

Ver también: A06800

Advertencia: Antes de elevar el límite de tensión para el régimen pulsado de una unidad de alimentación regulada formato Booksize operando con tensiones de red p0210 > 415 V es necesario comprobar si los motores a conectar al circuito intermedio están especificados para las mayores tensiones.

Es preciso respetar las advertencias relativas a p0210.

Precaución: Todos los motores alimentados desde el circuito intermedio deberán estar dimensionados para la máxima tensión en el mismo aquí ajustada.

Atención: En etapas de potencia tipo Chassis para rango de tensión ampliado de 500 V a 690 V el valor en p0280 se adapta automáticamente si cambia la tensión de red en p0210. En este caso se pierde un eventual ajuste personalizado con p0280, por lo que puede que deba ser repetido.

Nota: Un aumento transitorio y breve en la tensión del circuito intermedio no conduce a una alarma.

Valores predeterminados:

380 ... 480 V Equipos Booksize: 660 V

380 ... 480 V Equipos Chassis: 750 V

500 ... 690 V Equipos Chassis: 0.875 * p0210 + 502 V

Valores máximos:

380 ... 480 V Equipos Booksize: 785 V

380 ... 480 V Equipos Chassis: 785 V

500 ... 690 V Equipos Chassis: 1130 V

p0281 Sobretensión en red Umbral de alarma / U_red_sobt U_alarm

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8860, 8960
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
100 [%]	200 [%]	110 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma por sobretensión en red.

El ajuste se realiza en porcentaje de la tensión de conexión del equipo (p0210).

Dependencia: Ver también: p0211, p0221, p0222, p0223, p0224, p0225, p0226

Nota: Si no se miden tensiones de sincronización, la tensión de red se estima con un modelo. Por ello es importante indicar correctamente los datos del equipo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0282 Subtensión en red Umbral de alarma / U_red_subt U_alarm

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8860, 8960
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
10 [%]	100 [%]	85 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma por subtensión en red.
El ajuste se realiza en porcentaje de la tensión de conexión del equipo (p0210).

Dependencia: Ver también: p0222, p0224, p0225, p0226, p3421, p3422
Ver también: A06105

Nota: Si no se miden tensiones de sincronización, la tensión de red se estima con un modelo. Por ello es importante indicar correctamente los datos del equipo.

p0283 Subtensión en red Umbral de desconexión / U_red_subt Umb_des

A_INF, S_INF

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8860, 8960
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
10 [%]	100 [%]	75 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de desconexión por subtensión en red.
El ajuste se realiza en porcentaje de la tensión de conexión del equipo (p0210).

Dependencia: Ver también: p0282
Ver también: F06100

Atención: Para Active Line Modules Booksize rige:
En la operación sin Active Interface Module (p0220 = 41 ... 45), el umbral de desconexión mínimo se encuentra en el 75 %.

p0284 Sobrefrecuencia de red Umbral de alarma / f_red_sobf U_alarm

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8864, 8964
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
100.0 [%]	300.0 [%]	110.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma por frecuencia de red excesiva.

Dependencia: El ajuste se realiza en porcentaje de la frecuencia nominal de la red.
Ver también: p0211

p0285 Subfrecuencia de red Umbral de alarma / f_red_subf U_alarm

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8864, 8964
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	90.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma por frecuencia de red demasiado baja.

Dependencia: El ajuste se realiza en porcentaje de la frecuencia nominal de la red.
Ver también: p0211

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0287[0...1] Defecto a tierra Umbrales / Def tierra Umbral

A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 100.0 [%]	**Ajuste de fábrica** [0] 6.0 [%] [1] 16.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de desconexión para la vigilancia de defecto a tierra.
El ajuste se realiza en porcentaje de la intensidad máxima de la etapa de potencia (r0209).

Índice: [0] = Umbral para precarga en curso
[1] = Umbral para precarga terminada

Dependencia: Ver también: F30021

Nota: Este parámetro sólo es importante para etapas de potencia Booksize y Chassis.
Desactivación de la vigilancia de defectos a tierra:
- Secuencia: --> p0287[1] = 0 --> p0287[0] = 0
- Con independencia de la versión del firmware de la etapa de potencia.
Ajusta los valores umbrales:
- Es requisito un firmware de la etapa de potencia de la versión 2.2 o superior.

r0289 CO: Etapa de potencia Intensidad de salida máxima / EP I_sal máx

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad de salida máxima de la etapa de potencia considerando los factores de derating.

p0290 Etapa de potencia Reacción en sobrecarga / EP Reac. sobrecar.

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8014
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 3	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la reacción a una sobrecarga térmica de la etapa de potencia.
Las siguientes magnitudes pueden provocar una reacción a la sobrecarga térmica:
- Temperatura del disipador (r0037.0)
- Temperatura chip (r0037.1)
- Etapa de potencia Sobrecarga I2T (r0036)
Posibles medidas para evitar una sobrecarga térmica:
- Reducción del límite de intensidad de salida r0289 y r0067 (con regulación de velocidad de giro/lineal o par/fuerza) o de la frecuencia de salida (con control por U/f indirecto mediante el límite de intensidad de salida y la intervención del regulador de limitación de intensidad).
- Reducción de la frecuencia de pulsación (sólo con regulación vectorial).
La reducción, de estar parametrizada, se produce siempre tras la aparición de la alarma correspondiente.

Valor:
0: Reducir la intensidad de salida o la frecuencia de salida
1: Ninguna reducción, desconectar al alcanzar umbral de sobrecarga
2: Reducir I_salida o f_salida y f_Puls (no por I2t)
3: Reducir frecuencia de pulsación (no por I2t)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Si como filtro de salida se ha parametrizado uno senoidal (p0230 = 3, 4), entonces sólo pueden elegirse reacciones sin reducción de la frecuencia de pulsación (p0290 = 0, 1).
Si hay presente un fallo o alarma, entonces se setean r2135.13 ó r2135.15.
Ver también: r0036, r0037, p0108, r0108, p0230, r2135
Ver también: A05000, A05001, A07805

Precaución: Si la sobrecarga térmica de la etapa de potencia no se ha reducido lo suficiente con la medida tomada, entonces se produce siempre una desconexión. Con ello la etapa de potencia queda protegida con independencia del ajuste de este parámetro.

Nota: El ajuste p0290 = 0, 2 sólo tiene sentido cuando la carga se reduce a medida que baja la velocidad (p. el. en aplicaciones con par variable como con bombas o ventiladores).
Si en caso de sobrecarga se reducen los límites de intensidad y par, con lo que se frena el motor y es posible pasar por bandas de velocidad prohibidas (p. ej. velocidad mínima p1080 y velocidades inhibidas p1091 ... p1094).
La detección de sobrecarga por I2t en la etapa de potencia no tiene efecto sobre las reacciones con p0290 = 2, 3.
p0290 no se puede modificar si la identificación de los datos del motor está seleccionada.

r0293 CO: Etapa de potencia Umbral de alarma modelo de temperatura / EP Umbr A temp mod

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Umbral de alarma de temperatura para la diferencia entre la temperatura del chip y del disipador en el modelo térmico.

Dependencia: Ver también: r0037
Ver también: F30024

Nota: El parámetro sólo es relevante en etapas de potencia Chassis.

p0294 Corrección de valor real Alarma si sobrecarga I2t / EP Umb. alarma I2T

A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8014
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 100.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 95.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma por sobrecarga I2t de la etapa de potencia.
Accionamiento:
Si se supera el umbral se emite una alarma de sobrecarga y se produce la reacción ajustada en p0290.
Alimentación:
Si se supera el umbral se emite únicamente una alarma de sobrecarga.

Dependencia: Ver también: r0036, p0290
Ver también: A07805

Nota: El umbral de fallo por I2t es de 100 %. Si se rebasa este umbral se provoca el fallo F30005.

p0294 Corrección de valor real Alarma si sobrecarga I2t / EP Umb. alarma I2T

B_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8014
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 100.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 95.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma por sobrecarga I2t de la etapa de potencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r0036
Ver también: A07805
Nota: ¡El parámetro sólo es válido para equipos Booksize!

p0295 Temp. ventilador / Temp. ventilador

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [s]	**Máx.** 600 [s]	**Ajuste de fábrica** 0 [s]

Descripción: Ajusta la temporización de marcha del ventilador tras la desconexión de los impulsos para la etapa de potencia.
Nota: - Dado el caso, el ventilador puede funcionar durante más tiempo del ajustado (p. ej., si la temperatura del disipador es demasiado elevada).
- Con valores inferiores a 1 s, se activa una temporización de 1 s en el ventilador.

r0296 Tensión en circuito intermedio Umbral de subtensión / Vdc U_bajo_umbr

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Si la tensión en el circuito intermedio no alcanza el umbral aquí indicado, se provoca una desconexión de la alimentación por subtensión en circuito intermedio.
Dependencia: Ver también: F30003
Nota: El valor depende del tipo de equipo y la tensión nominal ajustada p0210.

r0296 Tensión en circuito intermedio Umbral de subtensión / Vdc U_bajo_umbr

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Si la tensión en el circuito intermedio no alcanza este umbral, se produce una desconexión del Motor Module por subtensión en circuito intermedio (F30003).
Dependencia: Ver también: p0278
Ver también: F30003
Nota: El valor depende del tipo de equipo y la tensión nominal ajustada p0210.
Para los equipos Booksize es aplicable:
El umbral de subtensión puede reducirse con p0278.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0297 Tensión en circuito intermedio Umbral de sobretensión / Vdc U_sobre_umbr

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Si la tensión en el circuito intermedio sobrepasa el umbral aquí indicado se provoca desconexión por sobretensión en circuito intermedio.

Dependencia: Ver también: F30002

p0300[0...n] Tipo motor Selec. / Sel. tipo motor

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6310
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 10001	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Selección del tipo de motor inicio de la lectura de los parámetros de un motor con DRIVE-CLiQ (p0300 = 10000).

Con p0300 < 10000 es aplicable: La primera cifra del valor del parámetro define siempre el tipo de motor y se corresponde con un motor no listado perteneciente a una lista de motores:

1 = Motor asíncrono rotativo

2 = Motor síncrono rotativo

3 = Motor asíncrono lineal (reservado)

4 = Motor síncrono lineal

La entrada de la información de tipo es necesaria para filtrar parámetros específicos de motores y para optimizar el comportamiento operativo. Por ejemplo, en motores síncronos no se usa el factor de potencia (p0308) ni se indica (en el BOP/AOP).

Valor:

0: Ningún motor
1: Motor asíncrono (giratorio)
2: Motor síncrono (giratorio, excitación imanes permanentes)
4: Motor síncrono (lineal, excitación imanes permanentes)
102: 1PH2 Motor asíncrono
104: 1PH4 Motor asíncrono
107: 1PH7 Motor asíncrono
108: 1PH8 Motor asíncrono
111: Motor asíncrono (giratorio) para OEM
134: 1PM4 Motor asíncrono
136: 1PM6 Motor asíncrono
166: 1PL6 Motor asíncrono
200: 1PH8 Motor síncrono
206: 1FT6 Motor síncrono
207: 1FT7 Motor síncrono
222: Motor síncrono (giratorio) para OEM
236: 1FK6 Motor síncrono
237: 1FK7 Motor síncrono
261: 1FE1 Motor síncrono
276: 1FS6 Motor síncrono
283: 1FW3 Motor síncrono
286: 1FW6 Motor síncrono
291: 2SP1 Motor síncrono
401: 1FN1 Motor síncrono (lineal)
403: 1FN3 Motor síncrono (lineal)
406: 1FN6 Motor síncrono (lineal)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

444: Motor síncrono (lineal) para OEM
10000: Motor con DRIVE-CLiQ
10001: Motor con DRIVE-CLiQ 2º juego de datos

Dependencia: Si se cambia el tipo de motor se resetea eventualmente a 0 el código en p0301.

Si p0300 se modifica en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina automáticamente la aplicación tecnológica adecuada (p0500). Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3). Si en una descarga de parámetros se escribe p0300 = 10000, p0500 se predetermina según el tipo de motor con DRIVE-CLiQ.

Ver también: p0301

Precaución: Si se elige un motor de lista (p0300 >= 100) y su código asociado (p0301), entonces no pueden cambiarse los parámetros pertenecientes a esta lista (protección contra escritura). La protección contra escritura se anula si el tipo de motor en p0300 se cambia a un motor no listado que case con p0301 (p. ej. p0300 = 2 para p0301 = 2xxxx). La protección contra escritura se anula automáticamente si los resultados de la identificación de los datos del motor se transfieren a los parámetros del motor.

El tipo de motor de lista corresponde a las tres primeras cifras del código o a la siguiente asignación (si se ofrece el tipo de motor en cuestión):

Tipo/rango numérico del código

102/102xx, 112xx, 122xx

104/104xx, 114xx, 124xx

107/107xx, 117xx, 127xx

108/108xx, 118xx, 128xx

134/134xx, 144xx, 154xx

136/136xx, 146xx, 156xx

166/166xx, 176xx, 186xx

200/200xx, 210xx, 220xx

204/204xx, 214xx, 224xx

206/206xx, 216xx, 226xx

207/207xx, 217xx, 227xx

261/261xx, 262xx

283/283xx, 293xx

286/286xx, 296xx

403/403xx, 413xx

406/406xx, 416xx, 426xx

Atención: La lista de códigos de motor/encóder figura en el anexo del manual de listas dado el caso.

Nota: Ajustando p0300 = 10000 se cargan automáticamente los parámetros de un motor con DRIVE-CLiQ; con p0300 = 10001, los parámetros del motor de un segundo juego de datos (si existe).

Si no se elige un tipo de motor (p0300 = 0) no es posible salir de la puesta en marcha del accionamiento.

Un tipo de motor con un valor p0300 >= 100 describe motores para los que se dispone de lista de parámetros.

Los tipos de motor con valor p0300 < 100 equivalen a la selección de un motor no listado. Si así se elige, en este caso los parámetros del motor se predeterminan con los ajustes para un motor no listado.

Esto es también aplicable para los parámetros en un motor con DRIVE-CLiQ. Con el fin de anular la protección contra escritura, en este caso p0300 sólo puede cambiarse al valor p0300 = 10000 o bien 10001 (lectura de los parámetros del motor) o al tipo de motor no listado asociado (primer dígito del código del motor).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0300[0...n] Tipo motor Selec. / Sel. tipo motor

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6310
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	10001	0

Descripción:

Selección del tipo de motor o inicio de la lectura de los parámetros de un motor con DRIVE-CLiQ (p0300 = 10000 o bien 10001 cuando existe un segundo juego de datos).

Con p0300 < 10000 es aplicable:

La primera cifra del valor del parámetro define siempre el tipo de motor general y se corresponde con un motor no listado perteneciente a una lista de motores:

1 = Motor asíncrono rotativo

2 = Motor síncrono rotativo

3 = Motor asíncrono lineal (reservado)

4 = Motor síncrono lineal

5 = Motor síncrono con excitación independiente

7 = Motor SIEMOSYN

8 = Motor de reluctancia

La entrada de la información de tipo es necesaria para filtrar parámetros específicos de motores y para optimizar el comportamiento operativo. Por ejemplo, en motores síncronos no se usa el factor de potencia (p0308) ni se indica (en el BOP/AOP).

Valor:

0: Ningún motor
1: Motor asíncrono (giratorio)
2: Motor síncrono (giratorio, excitación imanes permanentes)
5: Motor síncrono (excitación independ.)
7: Motor SIEMOSYN
8: Motor reluctancia
11: 1LA1 Motor asíncrono normalizado
12: 1LE2 Motor asíncrono normalizado (NEMA)
15: 1LA5 Motor asíncrono normalizado
16: 1LA6 Motor asíncrono normalizado
17: 1LA7 Motor asíncrono normalizado
18: 1LA8/1PQ8 Motor asíncrono normalizado
102: 1PH2 Motor asíncrono
104: 1PH4 Motor asíncrono
107: 1PH7 Motor asíncrono
108: 1PH8 Motor asíncrono
111: Motor asíncrono (giratorio) para OEM
134: 1PM4 Motor asíncrono
136: 1PM6 Motor asíncrono
166: 1PL6 Motor asíncrono
222: Motor síncrono (giratorio) para OEM
283: 1FW3 Motor síncrono
10000: Motor con DRIVE-CLiQ
10001: Motor con DRIVE-CLiQ 2º juego de datos

Dependencia:

No pueden usarse los motores de las opciones 206, 236 y 237 (ni como motor con DRIVE-CLiQ).

La opción p0300 = 5 no es posible en SINAMICS G

Si se cambia el tipo de motor se resetea eventualmente a 0 el código en p0301.

p0300 = 12 sólo puede ajustarse con p0100 = 1 (NEMA).

Si se selecciona un tipo de motor de las series 1LA5 y 1LA7, se predeterminan los parámetros p0335, p0626, p0627 y p0628 del modelo térmico del motor en función de los parámetros p0307 y p0311.

Ver también: p0301

Precaución:

Una máquina síncrona excitada por imanes permanentes no puede funcionar con encóder SSI sin pista HTL/TTL.

Un motor síncrono excitado por imanes permanentes sólo puede funcionar con encóder SSI si éste se usa como segundo encóder y uno HTL/TTL como primer encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Si se elige un motor de lista (p0300 >= 100) y su código asociado (p0301), entonces no pueden cambiarse los parámetros pertenecientes a esta lista (protección contra escritura). La protección contra escritura se anula si el tipo de motor en p0300 se cambia a un motor no listado que case con p0301 (p. ej. p0300 = 2 para p0301 = 2xxxx). La protección contra escritura se anula automáticamente si los resultados de la identificación de los datos del motor se transfieren a los parámetros del motor.

El tipo de motor de lista corresponde a las tres primeras cifras del código o a la siguiente asignación (si se ofrece el tipo de motor en cuestión):

Tipo/rango numérico del código
102/102xx, 112xx, 122xx
104/104xx, 114xx, 124xx
107/107xx, 117xx, 127xx
108/108xx, 118xx, 128xx
134/134xx, 144xx, 154xx
136/136xx, 146xx, 156xx
166/166xx, 176xx, 186xx
200/200xx, 210xx, 220xx
204/204xx, 214xx, 224xx
206/206xx, 216xx, 226xx
207/207xx, 217xx, 227xx
261/261xx, 262xx
283/283xx, 293xx
286/286xx, 296xx
403/403xx, 413xx
406/406xx, 416xx, 426xx

Atención: La lista de códigos de motor/encóder figura en el anexo del manual de listas dado el caso.

Para motores de la serie 1PQ8 (p0300 = 18) debe ajustarse el tipo de ventilador p0335 = 5.

Nota: Ajustando p0300 = 10000 se cargan automáticamente los parámetros de un motor con DRIVE-CLiQ; con p0300 = 10001, los parámetros del motor de un segundo juego de datos (si existe).

Si no se elige un tipo de motor (p0300 = 0) no es posible salir de la puesta en marcha del accionamiento.

Un tipo de motor con un valor p0300 >= 100 describe motores para los que se dispone de lista de parámetros.

Los tipos de motor con valor p0300 < 100 equivalen a la selección de un motor no listado. Si así se elige, en este caso los parámetros del motor se predeterminan con los ajustes para un motor no listado.

Esto es también aplicable para los parámetros en un motor con DRIVE-CLiQ. Con el fin de anular la protección contra escritura, en este caso p0300 sólo puede cambiarse al valor p0300 = 10000 o bien 10001 (lectura de los parámetros del motor) o al tipo de motor no listado asociado (primer dígito del código del motor).

p0301[0...n] Código del motor Selección / Sel. código motor

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: El parámetro sirve para seleccionar un motor de una lista de parámetros de motor.

Si se modifica un código (excepto al valor 0) todos los parámetros del motor se predeterminan con valores de las listas de parámetros disponibles internamente.

Dependencia: Sólo pueden ajustarse códigos de motores que se correspondan con el tipo de motor elegido en p0300. En motores del tipo 1PH2, 1PH4, 1PH7, 1PM4, 1PM6, 1FT6 son también posibles códigos cuyo cuarto decimal supere en el valor 1 ó 2 al tipo de motor adecuado en p0300. En motores 1FE1 el tercer decimal puede ser superior en el valor 1 o más.

Ver también: p0300

Atención: La lista de códigos de motor/encóder figura en el anexo del manual de listas dado el caso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El código del motor sólo puede modificarse si antes se ha seleccionado en p0300 el motor de lista adecuado.

Para un motor con DRIVE-CLiQ no puede modificarse p0301. En este caso en p0301 se escribe automáticamente el código de los parámetros de motor leídos (r0302), si se ajusta p0300 = 10000.

Si se elige un motor de lista (p0300 >= 100) sólo es posible salir de la puesta en marcha del accionamiento seleccionando un código.

Una modificación del código del motor (p0301) en el caso de accionamientos directos no provoca la determinación automática del offset del ángulo de conmutación (p0431).

p0301[0...n] Código del motor Selección / Sel. código motor

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: El parámetro sirve para seleccionar un motor de una lista de parámetros de motor.

Si se modifica un código (excepto al valor 0) todos los parámetros del motor se predeterminan con valores de las listas de parámetros disponibles internamente.

Dependencia: Sólo pueden ajustarse códigos de motores que se correspondan con el tipo de motor elegido en p0300.

Ver también: p0300

Atención: La lista de códigos de motor/encóder figura en el anexo del manual de listas dado el caso.

Nota: El código del motor sólo puede modificarse si antes se ha seleccionado en p0300 el motor de lista adecuado.

Si se elige un motor de lista (p0300 >= 100) sólo es posible salir de la puesta en marcha del accionamiento seleccionando un código.

p0301[0...n] Código del motor Selección / Sel. código motor

VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: El parámetro sirve para seleccionar un motor de una lista de parámetros de motor.

Si se modifica un código (excepto al valor 0) todos los parámetros del motor se predeterminan con valores de las listas de parámetros disponibles internamente.

Dependencia: Sólo pueden ajustarse códigos de motores que se correspondan con el tipo de motor elegido en p0300. En motores del tipo 1PH2, 1PH4, 1PH7, 1PM4, 1PM6, 1FT6 son también posibles códigos cuyo cuarto decimal supere en el valor 1 ó 2 al tipo de motor adecuado en p0300. En motores 1FE1 el tercer decimal puede ser superior en el valor 1 o más.

Ver también: p0300

Atención: La lista de códigos de motor/encóder figura en el anexo del manual de listas dado el caso.

Nota: El código del motor sólo puede modificarse si antes se ha seleccionado en p0300 el motor de lista adecuado.

Para un motor con DRIVE-CLiQ no puede modificarse p0301. En este caso en p0301 se escribe automáticamente el código de los parámetros de motor leídos (r0302), si se ajusta p0300 = 10000.

Si se elige un motor de lista (p0300 >= 100) sólo es posible salir de la puesta en marcha del accionamiento seleccionando un código.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0302[0...n] Código de motor con DRIVE-CLiQ / Código Mot DLQ

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el código del motor a partir de los datos almacenados para un motor con DRIVE-CLiQ.

Nota: Sólo es posible salir de la puesta en marcha del accionamiento si el código leído (r0302) coincide con el código guardado (p0301). Si difieren los números deberá cargarse de nuevo el juego de datos del motor haciendo p0300 = 10000.

Los datos del motor se esperan siempre del primer encóder asignado a los juegos de datos del accionamiento (ver p0187 = juego de datos encóder 1).

El valor no se actualiza cíclicamente, sino sólo si se producen determinados eventos (p. ej., actualización de estación DRIVE-CLiQ).

r0302 = 0: No se encuentra motor con DRIVE-CLiQ

r0303[0...n] Motor con DRIVE-CLiQ Palabra de estado / Motor con DLQ ZSW

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la detección automática de los parámetros de un motor con DRIVE-CLiQ.

La detección automática de los parámetros de un motor se efectúa en las siguientes situaciones, estando el SMI conectado con el Motor Module y el encóder activado (p0145):

- Rearranque en caliente.
- Descarga de proyecto.
- POWER ON (apagar y volver a encender).
- Con p0300 = 10000, 10001.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Juego de datos de motor elegido	MDS1	MDS0	-
01	Tipo conex motor	Triángulo	Estrella	-
02	Devanados conmutables	Sí	No	-
03	Devanados conmutables Cantidad	2	0	-

Dependencia: Ver también: p0145, p0300

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

p0304[0...n] Tensión asignada del motor / Mot U_asignada

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6300, 6724
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [Vef]	20000 [Vef]	0 [Vef]

Descripción: Ajusta la tensión asignada del motor (placa de características).

Dependencia: Ver también: p0349

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Al entrar el valor del parámetro deberá observarse el tipo de conexión (estrella/triángulo) del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0305[0...n] Intensidad asignada del motor / Mot I_asignada

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6300
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [Aef]	10000.00 [Aef]	0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad asignada del motor (placa de características).

Dependencia: Ver también: p0349

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si p0305 se modifica en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina adecuadamente la intensidad máxima p0640. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

Nota: Al entrar el valor del parámetro deberá observarse el tipo de conexión (estrella/triángulo) del motor.

p0305[0...n] Intensidad asignada del motor / Mot I_asignada

VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6300
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [Aef]	10000.00 [Aef]	0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad asignada del motor (placa de características).

Dependencia: Ver también: p0349

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si p0305 se modifica en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina adecuadamente la intensidad máxima p0640. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

Si la intensidad asignada del motor es dos veces mayor que la intensidad máxima del convertidor (r0209), entonces se reduce la intensidad máxima por aumento desproporcionado de armónicos de intensidad (r0067).

Nota: Al entrar el valor del parámetro deberá observarse el tipo de conexión (estrella/triángulo) del motor.

p0306[0...n] Número de motores conectados en paralelo / Nº motores

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	10	1

Descripción: Ajusta el número de motores en paralelo con un juego de datos de motor.

En función del número de motores entrado se calcula internamente un motor equivalente.

En caso de motores conectados en paralelo se tiene que observar lo siguiente:

Los siguientes datos de placa de características sólo deben entrase para un motor:

- Resistencias e inductancias: p0350, p0352, p0353, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360
- Intensidades: p0305, p0318, p0320, p0323, p0325, p0329, p0338, p0391, p0392
- Pares/fuerzas: p0312, p0319
- Potencias: p0307
- Masas/inercias: p0341, p0344

Los restantes parámetros consideran el motor equivalente (p. ej. r0331, r0370, r0373, r0374).

Recomend.: En caso de motores conectados en paralelo debe estar disponible una protección térmica externa para cada motor por separado.

Dependencia: Ver también: r0331, r0370, r0373, r0374, r0376, r0377, r0382

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Los motores utilizados para la conexión en paralelo deben ser del mismo tipo y del mismo tamaño (misma referencia (MLFB)).

¡Deben respetarse las instrucciones para montar motores conectados en paralelo! La posición polar de los motores con acoplamiento mecánico fijo debe ser idéntica, especialmente en el caso de motores síncronos.

El número ajustado de motores debe cuadrar con el número de motores realmente conectados en paralelo.

Tras modificar p0306 es imprescindible adaptar los parámetros de regulación (p. ej. por cálculo automático con p0340 = 1).

En caso de motores síncronos conectados en paralelo con p1300 >= 20 es aplicable:

- Los distintos motores deben estar acoplados mecánicamente entre sí y las FEM deben estar en fase.

En caso de motores asíncronos conectados en paralelo y no acoplados mecánicamente es aplicable:

- Un motor individual no debe cargarse por encima del punto de vuelco.

Atención: Si p0306 se modifica en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina adecuadamente la intensidad máxima p0640. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0306[0...n] Número de motores conectados en paralelo / Nº motores

VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	50	1

Descripción: Número de motores en paralelo con un juego de datos de motor.

En función del número de motores entrado se calcula internamente un motor equivalente.

En caso de motores conectados en paralelo se tiene que observar lo siguiente:

Los siguientes datos de placa de características sólo deben entrase para un motor:

- Resistencias e inductancias: p0350 ... p0361
- Intensidades: p0305, p0320, p0323, p0325, p0329, p0389, p0390, p0391, p0392
- Potencias: p0307
- Masas/inercias: p0341, p0344

Los restantes parámetros consideran el motor equivalente (p. ej. r0331, r0333).

Recomend.: En caso de motores conectados en paralelo debe estar disponible una protección térmica externa para cada motor por separado.

Dependencia: Ver también: r0331

Precaución: Los motores utilizados para la conexión en paralelo deben ser del mismo tipo y del mismo tamaño (misma referencia (MLFB)).

¡Deben respetarse las instrucciones para montar motores conectados en paralelo! La posición polar de los motores con acoplamiento mecánico fijo debe ser idéntica, especialmente en el caso de motores síncronos.

El número ajustado de motores debe cuadrar con el número de motores realmente conectados en paralelo.

Tras modificar p0306 es imprescindible adaptar los parámetros de regulación (p. ej. por cálculo automático con p0340 = 1).

En caso de motores síncronos conectados en paralelo con p1300 >= 20 es aplicable:

- Los distintos motores deben estar acoplados mecánicamente entre sí y las FEM deben estar en fase.

En caso de motores asíncronos conectados en paralelo y no acoplados mecánicamente es aplicable:

- Un motor individual no debe cargarse por encima del punto de vuelco.

Atención: Si p0306 se modifica en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina adecuadamente la intensidad máxima p0640. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

Nota: Cuando hay más de 10 motores iguales conectados en paralelo, sólo tiene sentido la operación con característica U/f.

No está permitida la conexión en paralelo de motores síncronos con excitación independiente.

Los motores síncronos y de reluctancia que no están conectados entre sí de forma fija se mueven cuando se conectan los impulsos. Si los motores no tienen la misma carga, circulan corrientes de compensación entre los motores.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0307[0...n] Potencia asignada del motor / Mot P_asignada

SERVO	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 14_6	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [kW]	**Máx.** 100000.00 [kW]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [kW]

Descripción: Ajusta la potencia asignada del motor (placa de características).

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kW
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad hp
Ver también: p0100

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

p0307[0...n] Potencia asignada del motor / Mot P_asignada

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 14_6	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -100000.00 [kW]	**Máx.** 100000.00 [kW]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [kW]

Descripción: Ajusta la potencia asignada del motor (placa de características).

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kW
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad hp
Ver también: p0100

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Para generadores hay que dar una potencia nominal negativa.

p0308[0...n] Factor de potencia asignado del motor / Mot Cos_phi_asig

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 1.000	**Ajuste de fábrica** 0.000

Descripción: Ajusta el factor de potencia asignado del motor (cos phi, placa de características).
Si el parámetro tiene valor 0.000, el factor de potencia se calcula internamente y se indica en r0332.

Dependencia: El parámetro sólo existe en los motores IEC (p0100 = 0).
Ver también: p0100, p0309, r0332

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0309[0...n] Rendimiento asignado del motor / Mot eta_asignada

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 99.9 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [%]

Descripción: Ajusta el rendimiento asignado del motor (placa de características).

Si el parámetro tiene valor 0.0, el factor de potencia se calcula internamente y se indica en r0332.

Dependencia: El parámetro sólo existe en los motores NEMA (p0100 = 1).

Ver también: p0100, p0308, r0332

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

p0310[0...n] Frecuencia asignada del motor / Mot f_asign

SERVO	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia asignada del motor (placa de características).

Dependencia: Si se modifica el parámetro se recalcula automáticamente el número de pares de polos (r0313) (junto con p0311), si p0314 = 0.

Si se modifica p0310 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida.

Ver también: p0311, r0313, p0314

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0310 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

Nota: En motores síncronos no se precisa el parámetro, por lo que se predetermina a cero. Con p0310 = 0 no es posible calcular el número de pares de polos, y éste debe ajustarse en p0314.

p0310[0...n] Frecuencia asignada del motor / Mot f_asign

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6300
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia asignada del motor (placa de características).

Dependencia: Si se modifica el parámetro se recalcula automáticamente el número de pares de polos (r0313) (junto con p0311), si p0314 = 0.

La frecuencia asignada se limita a valores entre 1.00 Hz y 650.00 Hz

Ver también: p0311, r0313, p0314

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0310 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0311[0...n] Velocidad de giro asignada del motor / Mot n_asignada

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 210000.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro asignada del motor (placa de características).

Dependencia: Si se modifica p0311, y con p0314 = 0,se recalcula automáticamente el número de pares de polos (r0313).
Ver también: p0310, r0313, p0314

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0311 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0311[0...n] Velocidad asignada del motor / Mot v_asignada

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [m/min]	**Máx.** 6000.0 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal asignada del motor (placa de características).

Dependencia: El paso entre polos se ajusta con p0315.
Ver también: p0310, r0313, p0314

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0311 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0311[0...n] Velocidad de giro asignada del motor / Mot n_asignada

VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 210000.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro asignada del motor (placa de características).
Con VECTOR (p0107) es aplicable:
Con p0311 = 0, el deslizamiento asignado de motores asíncronos se calcula internamente y se indica en r0330.
La entrada correcta de la velocidad asignada del motor es sobre todo necesaria para la regulación vectorial y la compensación de deslizamiento en control por U/f.

Dependencia: Si se modifica p0311, y con p0314 = 0,se recalcula automáticamente el número de pares de polos (r0313).
Ver también: p0310, r0313, p0314

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0311 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0312[0...n] Par asignado del motor / Mot M_asignado

SERVO	**Modificable:** C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 7_4	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [Nm]	1000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta el par asignado del motor (placa de características).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

p0312[0...n] Fuerza asignada del motor / Mot F_asignada

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 8_4	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [N]	1000000.00 [N]	0.00 [N]

Descripción: Ajusta la fuerza asignada del motor (placa de características).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

r0313[0...n] Número de pares de polos motor actual (o calculado) / Mot p. polos act

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5300
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de pares de polos del motor. El valor se usa para cálculos internos.
r0313 = 1: Motor de 2 polos
r0313 = 2: Motor de 4 polos etc.

Dependencia: Con p0314 > 0 se indica el valor entrado en r0313.
Con p0314 = 0 el número de pares de polos (r0313) se calcula automáticamente a partir de la frecuencia asignada (p0310) y la velocidad asignada (p0311).
Ver también: p0310, p0311, p0314

Nota: El número de pares de polos se ajusta al valor 2 durante el cálculo automático si vales cero la velocidad o la frecuencia asignadas.

r0313[0...n] Número de pares de polos motor actual (o calculado) / Mot p. polos act

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5300
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de pares de polos del motor. El valor se usa para cálculos internos.
r0313 = 1: Motor de 2 polos
r0313 = 2: Motor de 4 polos etc.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Con p0314 > 0 se indica el valor entrado en r0313.
Con p0314 = 0 el número de pares de polos (r0313) se calcula automáticamente a partir de la potencia asignada (p0307), la frecuencia asignada (p0310) y la velocidad asignada (p0311).
Ver también: p0307, p0310, p0311, p0314

Nota: El número de pares de polos se ajusta al valor 2 durante el cálculo automático si vales cero la velocidad o la frecuencia asignadas.

p0314[0...n] Nº de pares de polos del motor / Mot Nº pares polos

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 4000	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta el número de pares de polos del motor.
p0314 = 1: Motor de 2 polos
p0314 = 2: Motor de 4 polos etc.

Dependencia: Con p0314 = 0 el número de pares de polos se calcula automáticamente a partir de la frecuencia asignada (p0310) y la velocidad asignada (p0311), y se indica en r0313.

Atención: Si se modifica p0314 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).
En motores asíncronos sólo es necesario introducir un valor si se han entrado datos asignados de un generador, con lo que resulta un deslizamiento asignado negativo. En este caso el número de pares de polos en r0313 se calcula mal, 1 de menos, por lo que deberá corregirse a mano.

p0314[0...n] Nº de pares de polos del motor / Mot Nº pares polos

VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 255	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta el número de pares de polos del motor.
p0314 = 1: Motor de 2 polos
p0314 = 2: Motor de 4 polos etc.

Dependencia: Con p0314 = 0 el número de pares de polos se calcula automáticamente a partir de la frecuencia asignada (p0310) y la velocidad asignada (p0311), y se indica en r0313.

Atención: Si se modifica p0314 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).
En motores asíncronos sólo es necesario introducir un valor si se han entrado datos asignados de un generador, con lo que resulta un deslizamiento asignado negativo. En este caso el número de pares de polos en r0313 se calcula mal, 1 de menos, por lo que deberá corregirse a mano.

p0315[0...n] Motor Paso entre polos / Mot P entre polos

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.00 [mm]	**Máx.** 1000.00 [mm]	**Ajuste de fábrica** 30.00 [mm]

Descripción: Ajusta la separación entre pares de polos del motor lineal.

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0316[0...n] Constante de par del motor / Mot kT

SERVO

Modificable: C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 28_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm/A]	**Máx.** 400.00 [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm/A]

Descripción: Ajusta la constante de par del motor síncrono.
p0316 = 0: La constante de par se calcula a partir de datos del motor.
p0316 > 0: El valor ajustado se aplica como constante de par.

Dependencia: Ver también: r0334, r1937

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).

p0316[0...n] Constante de fuerza del motor / Mot kT

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 29_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [N/Aef]	**Máx.** 15000.00 [N/Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N/Aef]

Descripción: Ajusta la constante de fuerza del motor síncrono.
p0316 = 0: La constante de fuerza se calcula a partir de datos del motor.
p0316 > 0: El valor ajustado se aplica como constante de fuerza.

Dependencia: Ver también: r0334, r1937

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).

p0316[0...n] Constante de par del motor / Mot kT

VECTOR

Modificable: C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 28_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm/A]	**Máx.** 400.00 [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm/A]

Descripción: Ajusta la constante de par del motor síncrono.
p0316 = 0: La constante de par se calcula a partir de datos del motor.
p0316 > 0: El valor ajustado se aplica como constante de par.

Dependencia: Ver también: r0334

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0317[0...n] Motor Constante de tensión / Mot kE

SERVO

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 24000.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef]

Descripción: Ajusta la constante de tensión en motores síncronos.
Unidad con motores síncronos giratorios:Vef/(1000 1/min), compuesta

Dependencia: Ver también: r1938

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).

p0317[0...n] Motor Constante de tensión / Mot kE

SERVO (Lin)

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [Vef s/m]	**Máx.** 5000.0 [Vef s/m]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef s/m]

Descripción: Ajusta la constante de tensión en motores síncronos.
Unidad con motores síncronos lineales: Vef s/m, fase

Dependencia: Ver también: r1938

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).

p0318[0...n] Intensidad a rotor parado del motor / Mot I_parado

SERVO

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8017
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad a rotor parado en motores síncronos (p0300 = 2xx).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: El parámetro se utiliza para la vigilancia I2t del motor (ver p0611).
Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).

p0318[0...n] Intensidad a rotor parado del motor / Mot I_parado

VECTOR

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8017
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad a rotor parado en motores síncronos (p0300 = 2xx).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El parámetro se utiliza para la vigilancia I2t del motor (ver p0611).
Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).

p0319[0...n] Par a rotor parado del motor / Mot M_parado

SERVO	**Modificable:** C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 7_4	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 100000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta el par a rotor parado en motores síncronos giratorios (p0300 = 2xx).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).
Este valor de parámetro no se evalúa para fines de regulación.

p0319[0...n] Fuerza sec. parado del motor / Mot F_parado

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 8_4	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: Ajusta la fuerza a rotor parado en motores síncronos lineales (p0300 = 4xx).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este valor de parámetro no se evalúa para fines de regulación.

p0320[0...n] Corriente magnetizante/de cortocircuito asignada del motor / Mot I_mag_asignada

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5722
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [Aef]	**Máx.** 5000.000 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [Aef]

Descripción: Motores asíncronos:
Ajusta la corriente magnetizante asignada del motor (placa de características).
Con p0320 = 0.000 la corriente magnetizante se calcula internamente y se indica en r0331.
Motores síncronos:
Ajusta la intensidad de cortocircuito asignada del motor.

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: La corriente magnetizante p0320 en motores asíncronos (no de lista) se resetea cuando la puesta en marcha rápida se acaba con p3900 > 0.
VECTOR:
Si en motores asíncronos se modifica la corriente magnetizante p0320 fuera de la puesta en marcha (p0010 > 0), la inductancia magnetizante p0360 se cambia de forma que se mantenga constante la FEM r0337.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0322[0...n] Velocidad de giro máxima del motor / Mot n_máx

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 210000.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima del motor.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0322 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0322[0...n] Velocidad máxima del motor / Mot v_max

SERVO (Cabezal, Lin)

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [m/min]	**Máx.** 1000.0 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima del motor.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0322 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0322[0...n] Velocidad de giro máxima del motor / Mot n_máx

SERVO (Cabezal)

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 260000.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima del motor.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0322 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0322[0...n] Velocidad de giro máxima del motor / Mot n_máx

VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 210000.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0322 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0323[0...n] Intensidad máxima del motor / Mot I_máx

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5722
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [Aef]	20000.00 [Aef]	0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad máxima permitida en el motor (p. ej. intensidad de desmagnetización en un motor síncrono).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si p0323 se modifica en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina adecuadamente la intensidad máxima p0640. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

Nota: En motores asíncronos el parámetro carece de efecto.

En motores síncronos es necesario introducir siempre un valor para la intensidad máxima por el motor.

p0323 es un dato de motor. El límite de intensidad elegible por el usuario se ajusta en p0640.

p0323[0...n] Intensidad máxima del motor / Mot I_máx

VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5722
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [Aef]	20000.00 [Aef]	0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad máxima permitida en el motor (p. ej. intensidad de desmagnetización en un motor síncrono).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si p0323 se modifica en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina adecuadamente la intensidad máxima p0640. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

Nota: En motores asíncronos el parámetro carece de efecto.

En motores síncronos el parámetro carece de efecto si se introduce un valor de 0,0. El límite de intensidad elegible por el usuario se ajusta en p0640.

p0324[0...n] Velocidad de giro máxima devanado / Devanado n_máx

SERVO

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [1/min]	210000.0 [1/min]	0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima eléctrica del devanado.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0324 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también pertenece a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0324[0...n] Velocidad lineal máxima devanado / Devanado v_máx

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [m/min]	**Máx.** 1000.0 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal máxima eléctrica del devanado.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0324 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también pertenece a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0324[0...n] Velocidad de giro máxima devanado / Devanado n_máx

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 210000.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima eléctrica del devanado.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si se modifica p0324 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también pertenece a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

p0325[0...n] Identificación de posición polar Motor 1ª fase / Mot IDPol I 1ªfase

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [Aef]	**Máx.** 10000.000 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad para la 1ª fase del método de dos etapas para identificar la posición polar.
La intensidad de la 2ª fase se ajusta en p0329.
El método de dos etapas se selecciona con p1980 = 4.

Dependencia: Ver también: p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992
Ver también: F07995

Atención: Si se cambia el código del motor (p0301) puede que p0325 no se ajuste automáticamente.
El valor predeterminado de p0325 puede ajustarse a través de p0340 = 3.

Nota: El valor se ajusta automáticamente con los eventos siguientes:
- Si p0325 = 0 y se calculan automáticamente los parámetros de regulación (p0340 = 1, 2, 3).
- En caso de puesta en marcha rápida (p3900 = 1, 2, 3).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0326[0...n] Factor corrección de par de vuelco del motor / Mot M_corr_volc

SERVO	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	5 [%]	300 [%]	60 [%]

Descripción: Ajusta el factor de corrección para el par de vuelco con una tensión en el circuito intermedio de 600V.

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

El valor de referencia para este parámetro es inversamente proporcional a la inductancia dispersa del motor (p0353, p0354, p0356).

A partir de la versión de firmware 2.6 SP2 se aplica:

si se modifican las inductancias dispersas en la identificación de datos del motor, el valor en p0326 se adapta automáticamente para que el par de vuelco se mantenga igual.

p0326[0...n] Factor corrección de fuerza de volcado de motor / Mot F_corr_volc

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	5 [%]	300 [%]	60 [%]

Descripción: Ajusta el factor de corrección para la fuerza de vuelco con una tensión en el circuito intermedio de 600V.

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

El valor de referencia para este parámetro es inversamente proporcional a la inductancia dispersa del motor (p0353, p0354, p0356).

A partir de la versión de firmware 2.6 SP2 se aplica:

si se modifican las inductancias dispersas en la identificación de datos del motor, el valor en p0326 se adapta automáticamente para que el par de vuelco se mantenga igual.

p0327[0...n] Ángulo de carga óptimo del motor / Mot Áng_carga opt

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5722
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [°]	135.0 [°]	90.0 [°]

Descripción: Ajusta el par de carga óptimo en motores síncronos con par de reluctancia (p. ej. motores 1FE ...).

SERVO: El ángulo de carga se mide con una intensidad 1.5 veces la asignada del motor.

VECTOR: El ángulo de carga se mide con la intensidad asignada del motor.

Dependencia: Ver también: r1947

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: En motores asíncronos este parámetro carece de significado.

En motores síncronos sin par de reluctancia debe ajustarse un ángulo de 90 grados.

El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0328[0...n] Constante de par de reluctancia del motor / Mot kT_reluctancia

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000.00 [mH]	**Máx.** 1000.00 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mH]

Descripción: Ajusta la constante de par de reluctancia en motores síncronos con par de reluctancia (p. ej. motores 1FE ...).
En motores asíncronos este parámetro carece de significado.

Dependencia: Ver también: r1939

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: En motores síncronos sin par de reluctancia debe ajustarse el valor 0.

p0328[0...n] Constante de fuerza de reluctancia del motor / Mot kT_reluctancia

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000.00 [mH]	**Máx.** 1000.00 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mH]

Descripción: Ajusta la constante de fuerza de reluctancia en motores síncronos con fuerza de reluctancia (p. ej. motores 1FE ...).
En motores asíncronos este parámetro carece de significado.

Dependencia: Ver también: r1939

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: En motores síncronos sin par de reluctancia debe ajustarse el valor 0.

p0329[0...n] Identificación de posición polar del motor Intensidad / Mot IDPol Intens

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el de la intensidad para la identificación de la posición polar.
Si se usa un método con dos fases aquí se ajusta la intensidad para la 2ª fase.

Dependencia: Ver también: p0325, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992
Ver también: F07995

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

r0330[0...n] Deslizamiento asignado del motor / Mot desliz_asign.

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza el deslizamiento asignado del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: El deslizamiento asignado se calcula a partir de la frecuencia asignada, la velocidad asignada y el número de pares de polos.
Ver también: p0310, p0311, r0313

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

r0331[0...n] Corriente magnetizante/de cortocircuito del motor actual / Mot I_mag_nom act

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5722, 6722, 6724
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Motor asíncrono:
Visualiza la intensidad magnetizante asignada a partir de p0320.
Con p0320 = 0 se indica la intensidad magnetizante calculada internamente.
Motor síncrono:
Visualiza la intensidad de cortocircuito asignada a partir de p0320.

Dependencia: Si no se entra p0320, entonces el parámetro se calcula a partir de los parámetros de la placa de características.

Nota: En caso de operación con varios motores, r0331 se aumenta respecto a p0320 usando el factor p0306.

r0332[0...n] Factor de potencia asignado del motor / Mot Cos_phi_asig

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza el factor de potencia asignado en motores asíncronos.
Para motores IEC es aplicable (p0100 = 0):
Con p0308 = 0 se indica el factor de potencia calculado internamente.
Con p0308 > 0 se indica este valor.
Para motores NEMA es aplicable (p0100 = 1):
Con p0309 = 0 se indica el factor de potencia calculado internamente.
Con p0309 > 0 este valor se transforma en el factor de potencia y se indica.

Dependencia: Si no se entra p0308, entonces el parámetro se calcula a partir de los parámetros de la placa de características.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

r0333[0...n] Par asignado del motor / Mot M_asignado

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 7_4	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el par asignado del motor.

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad Nm
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lbf ft

Nota: En motores asíncronos y de reluctancia r0333 se calcula a partir de p0307 y p0311.
En motores síncronos r0333 se calcula a partir de p0305, p0316, p0327 y p0328. El resultado puede diferir de lo entrado en p0312. Si p0316 = 0, se indica r0333 = p0312.
En caso de operación con varios motores, r0333 se aumenta respecto al par asignado de un motor usando el factor p0306.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0333[0...n] Fuerza asignada del motor / Mot F_asignada

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 8_4	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la fuerza asignada del motor.

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad Nm
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lbf ft

Nota: En motores síncronos r0333 se calcula a partir de p0305, p0316, p0327 y p0328. El resultado puede diferir de lo entrado en p0312. Si p0316 = 0, se indica r0333 = p0312.

r0334[0...n] Constante de par actual del motor / Mot kT act

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 28_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm/A]	**Máx.** - [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** - [Nm/A]

Descripción: Visualiza la constante de par usada del motor síncrono.

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad Nm/A
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lbf ft/A
Ver también: p0316

Nota: Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).
Con motores síncronos se indica el parámetro r0334 = p0316. Si p0316 = 0, r0334 se calcula de p0305 y p0312.

r0334[0...n] Constante de fuerza actual del motor / Mot kT act

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 29_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [N/Aef]	**Máx.** - [N/Aef]	**Ajuste de fábrica** - [N/Aef]

Descripción: Visualiza la constante de fuerza usada del motor síncrono.

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad Nm/A
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lbf ft/A
Ver también: p0316

Nota: Con motores síncronos se indica el parámetro r0334 = p0316. Si p0316 = 0, r0334 se calcula de p0305 y p0312.

r0334[0...n] Constante de par actual del motor / Mot kT act

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 28_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm/A]	**Máx.** - [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** - [Nm/A]

Descripción: Visualiza la constante de par usada del motor síncrono.

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad Nm/A
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lbf ft/A
Ver también: p0316

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro no se usa con motores asíncronos (p0300 = 1xx).

Con motores síncronos se indica el parámetro r0334 = p0316. Si p0316 = 0, r0334 se calcula de p0305 y p0312 o p0305, p0307 y p0311.

p0335[0...n] Tipo refr. motor / Tipo refr. motor

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	128	0

Descripción: Ajusta el sistema de refrigeración del motor usado.

Valor:
- 0: Refriger. natural
- 1: Refrig. indep.
- 2: Refrigeración por líquido
- 4: Refrigeración natural y ventilador interno
- 5: Refrigeración independiente y ventilador interno
- 6: Refrigeración por líquido y ventilador interno
- 128: Sin ventilador

Dependencia: Con motores de las series 1LA5 y 1LA7 (ver p0300) el parámetro se predetermina en función de p0307 y p0311.

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: El parámetro tiene efecto sobre el modelo térmico de 3 masas del motor.

Los motores de la serie 1LA1 y 1LA8 se caracterizan por tener un ventilador interno en el rotor. Esta "ventilación interna" se encuentra dentro de la carcasa del motor y no es visible. No existe intercambio directo de aire con el entorno del motor. Para motores de la serie 1PQ8 debe ajustarse p0335 = 5, pues estos motores presentan ventilación forzada.

Los motores de la serie 1LA7 y del tamaño 56 se utilizan sin ventilador.

r0336[0...n] Frecuencia asignada del motor actual / Mot f_asig act

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia asignada del motor.

Con p0310 > 0 se indica este valor.

Dependencia: Ver también: p0311, p0314

Nota: Con p0310 = 0 o con motores síncronos, la frecuencia asignada del motor r0336 se calcula a partir de la frecuencia asignada y el número de pares de polos.

Con p0310 > 0 se indica este valor (no en motores síncronos).

r0337[0...n] FEM asignada del motor / Mot FEM_asignada

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la FEM asignada del motor.

Nota: FEM: Fuerza electromotriz

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0337[0...n] FEM asignada del motor / Mot FEM_asignada

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef s/m]	**Máx.** - [Vef s/m]	**Ajuste de fábrica** - [Vef s/m]

Descripción: Visualiza la FEM asignada del motor.

Nota: FEM: Fuerza electromotriz

p0338[0...n] Intensidad límite del motor / Mot I_lím

SERVO	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad límite en motores síncronos (para tensión en circuito intermedio 600 V).
Con esta intensidad se logra, a la velocidad asignada, el par máximo (característica límite de tensión).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Atención: Si p0338 se modifica en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina adecuadamente la intensidad máxima p0640. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3).

r0339[0...n] Tensión asignada del motor / Mot U_asignada

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión asignada del motor.

Nota: Con motores asíncronos (p0300 = 1xx) el parámetro se ajusta a p0304.
Con motores síncronos se indica el parámetro r0339 = p0304. Si p0304 = 0, r0339 se calcula de p0305 y p0316

p0340 Cálculo automático de parámetros de reguladores / Cálculo Auto Par

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 2	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajuste para resetear y calcular automáticamente los parámetros de filtros y reguladores.

Valor:
0: Sin cálculo
1: Recálculo completo de parámetros de regulación con datos de PeM
2: Resetear parámetros de regulación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Con p0340 se modifican los parámetros siguientes:

p0340 = 1:

--> Todos los parámetros afectados con p0340 = 2

--> p3421 = p0223, p0225

--> p3422 = p0227

--> p3424 = p0225

--> p3415, p3425, p3555, p3614, p3620, p3622 se resetean al ajuste de fábrica en función del equipo.

p0340 = 2:

--> p3560, p3562, p3564, p3603, p3615 y p3617 se resetean al ajuste de fábrica. Para S_INF no están disponibles estos parámetros de regulación

Nota: Al salir de la puesta en marcha rápida con p3900 > 0 se llama automáticamente p0340 = 1.

Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0340 = 0.

p0340[0...n] Cálculo automático Parámetros del motor/regulación / Cálculo Auto Par

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	5	0

Descripción: Ajuste para calcular automáticamente parámetros del motor así como parámetros del control por U/f y de regulación tomados de los datos de la placa de características.

Valor:

0: Sin cálculo
1: Cálculo completo
2: Cálculo de parámetros de esquema equivalente
3: Cálculo de parámetros de reguladores
4: Cálculo de parámetros de reguladores
5: Cálculo de limitaciones tecnológicas y valores umbrales

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Con p0340 se modifican los parámetros siguientes:

Los parámetros marcados con (*) no se sobrescriben en motores de lista (p0300 > 100).

SERVO:

p0340 = 1:

--> Todos los parámetros afectados con p0340 = 2, 3, 4, 5

--> p0341 (*)

--> p0342, p0344, p0600, p0640, p1082, p2000, p2001, p2002, p2003, p2005, p2007

p0340 = 2:

--> p0350 (*), p0354 (*), p0356 (*), p0358 (*), p0360 (*)

--> p0625 (que case con p0350)

p0340 = 3:

--> Todos los parámetros afectados con p0340 = 4, 5

--> p0325 (sólo se calcula con p0325 = 0)

--> p0348 (*) (sólo se calcula con p0348 = 0)

--> p0441, p0442, p0443, p0444, p0445 (sólo con motores 1FT6, 1FK6, 1FK7)

--> p0492, p1082, p1980, p1319, p1326, p1327, p1612, p1752, p1755

p0340 = 4:

--> p1441, p1460, p1462, p1463, p1464, p1465, p1470, p1472, p1590, p1592, p1596, p1656, p1657, p1658, p1659, p1715, p1717

--> p1461 (para p0348 > p0322 se ajusta p1461 = 100 %)

--> p1463 (para p0348 > p0322 se ajusta p1463 = 400 %)

p0340 = 5:

--> p1037, p1038, p1520, p1521, p1530, p1531, p2140 ... p2142, p2148, p2150, p2155, p2161, p2162, p2163, p2164, p2175, p2177, p2194, p3820 ... p3829

VECTOR:

p0340 = 1:

--> Todos los parámetros afectados con p0340 = 2, 3, 4, 5

--> p0341 (*)

--> p0342, p0344, p0600, p0640, p1082, p1231, p1232, p1333, p1349, p1360, p1362, p1441, p1442, p1576, p1577, p1609, p1610, p1611, p1619, p1620, p1621, p1654, p1726, p1825, p1828 ... p1832, p1909, p1959, p2000, p2001, p2002, p2003, p2005, p2007, p3927, p3928

p0340 = 2:

--> p0350 (*), p0354 ... p0361 (*), p0652 ... p0660

--> p0625 (que case con p0350)

p0340 = 3:

--> Todos los parámetros afectados con p0340 = 4, 5

--> p0346, p0347, p0492, p0622, p1262, p1320 ... p1327, p1582, p1584, p1612, p1616, p1744, p1748, p1749, p1755, p1756, p2178

p0340 = 4:

--> p1290, p1292, p1293, p1299, p1338, p1339, p1340, p1341, p1345, p1346, p1460, p1461, p1462, p1463, p1464, p1465, p1470, p1472, p1590, p1592, p1600, p1628, p1629, p1630, p1643, p1703, p1715, p1717, p1740, p1756, p1757, p1760, p1761, p1764, p1767, p1781, p1783, p1785, p1786, p1795, p7036, p7037, p7038

p0340 = 5:

--> p260 ... p264, p1037, p1038, p1520, p1521, p1530, p1531, p1574, p1750, p1802, p1803, p2140, p2142, p2148, p2150, p2161, p2162, p2163, p2164, p2175, p2177, p2194, p3207, p3208, p3815, p3820 ... p3829

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: p0340 = 1 incluye los cálculos de p0340 = 2, 3, 4, 5 sin sobrescribir los parámetros de motores de listas de motores de Siemens (p0301 > 0).

p0340 = 2 calcula los parámetros de motor (p0350 ... p0360), pero sólo si no hay ningún motor de lista de Siemens (p0301 = 0).

p0340 = 3 incluye los cálculos de p0340 = 4, 5.

p0340 = 4 calcula únicamente los parámetros de regulación.

p0340 = 5 calcula únicamente los límites de los reguladores.

Al salir de la puesta en marcha rápida con p3900 > 0 se llama automáticamente p0340 = 1.

Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0340 = 0.

Si el programa de puesta e marcha STARTER escribe p0340 = 3 al "Cargar en equipo de destino", esto equivale al "Cálculo completo de los parámetros de motor/regulación sin los datos del esquema equivalente". Se realizan los mismos cálculos que con p0340 = 1, pero sin calcular los parámetros del esquema equivalente del motor (p0340 = 2) ni el momento de inercia del motor (p0341) y el peso del mismo (p0344).

En caso de motores lineales síncronos no listados (p0300 = 4), no se calculan los datos del esquema equivalente (p0340 = 2).

p0341[0...n] Momento de inercia del motor / Mot M_inercia

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 1700, 5042, 5210, 6030, 6031
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000000 [kgm²]	**Máx.** 100000.000000 [kgm²]	**Ajuste de fábrica** 0.000000 [kgm²]

Descripción: Ajusta el momento de inercia del motor (sin carga).

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kg m^2

Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lb ft^2

El valor del parámetro se incluye junto con p0342 en el tiempo de arranque asignado del motor.

Ver también: p0342, r0345

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: SERVO:

p0341 * p0342 + p1498 afectan el control anticipativo de velocidad/par en régimen sin encóder.

VECTOR:

El producto de p0341 * p0342 se considera en el cálculo automático del regulador de velocidad (p0340 = 4).

p0341[0...n] Masa del motor / Mot masa

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 27_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000000 [kg]	**Máx.** 10000.000000 [kg]	**Ajuste de fábrica** 0.000000 [kg]

Descripción: Ajusta la masa inerte del motor (sin carga).

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kg m^2

Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lb ft^2

El valor del parámetro se incluye junto con p0342 en el tiempo de arranque asignado del motor.

Ver también: p0342, r0345

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: p0341 * p0342 + p1498 afectan el control anticipativo de velocidad/par en régimen sin encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0342[0...n] Momento de inercia Relación entre total y del motor / Mot Comp inercia

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 1700, 5042, 5210, 6030, 6031
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.000	**Máx.** 10000.000	**Ajuste de fábrica** 1.000

Descripción: Ajusta la relación entre el momento de inercia total / masa (carga + motor) y el momento de inercia / masa sólo del motor (sin carga).

Dependencia: Con ello se ajusta, junto a p0341, el tiempo de arranque asignado del motor en accionamientos vectoriales.
Ver también: p0341, r0345, p1498

Nota: SERVO:
p0341 * p0342 + p1498 afectan el control anticipativo de velocidad/par en régimen sin encóder.
VECTOR:
El producto de p0341 * p0342 se considera en el cálculo automático del regulador de velocidad (p0340 = 4).

p0342[0...n] Fuerza de inercia Relación entre total y del motor / Mot Comp inercia

SERVO (Lin)

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.000	**Máx.** 10000.000	**Ajuste de fábrica** 1.000

Descripción: Ajusta la relación entre la fuerza de inercia total / masa (carga + motor) y la fuerza de inercia / masa sólo del motor (sin carga).

Dependencia: Con ello se ajusta, junto a p0341, el tiempo de arranque asignado del motor en accionamientos vectoriales.
Ver también: p0341, r0345, p1498

Nota: SERVO:
p0341 * p0342 + p1498 afectan el control anticipativo de velocidad/fuerza en régimen sin encóder.
VECTOR:
El producto de p0341 * p0342 se considera en el cálculo automático del regulador de velocidad (p0340 = 4).

r0343[0...n] Intensidad asignada del motor identificada / Mot I_asign ident

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad asignada del motor identificada

p0344[0...n] Masa del motor (para modelo de motor térmico) / Masa mot mod térm

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 27_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [kg]	**Máx.** 50000.0 [kg]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [kg]

Descripción: Ajusta la masa del motor.

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kg
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lb

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: El parámetro tiene efecto sobre el modelo térmico de 3 masas del motor asíncrono.

Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

r0345[0...n] Tiempo de arranque asignado del motor / Mot t_arrq_asign.

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [s]	**Máx.** - [s]	**Ajuste de fábrica** - [s]

Descripción: Visualiza el tiempo de arranque asignado del motor. Este tiempo es el lapso que media entre el estado parado y la velocidad de giro asignada del motor acelerando con el par asignado del motor (r0333).

Dependencia: Ver también: r0313, r0333, r0336, p0341, p0342

p0346[0...n] Tiempo de excitación del motor / Mot t_excitación

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -20.000 [s]	**Máx.** 20.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de excitación inicial del motor.

Se trata del tiempo de espera entre la habilitación de impulsos y la habilitación del generador de rampa. Durante este tiempo se magnetiza un motor asíncrono.

Precaución: El motor asíncrono puede volcar si la magnetización es insuficiente bajo carga o en caso de aceleraciones demasiado elevadas (ver nota). Esto es válido principalmente en regulación vectorial sin encóder o control por U/f.

Atención: Si para motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5) este parámetro se ajusta a 0 s, entonces se genera una consigna de corriente de excitación aunque esté desconectado el accionamiento. En el rango de velocidad base se trata de la intensidad de excitación en vacío (p0389). Con debilitamiento de campo el valor se reduce con el inverso de la velocidad actual. Durante la desmagnetización (p0347) y si se detecta un fallo en el encóder no se genera consigna de corriente de excitación.

Al arrancar desde el estado de parada una máquina síncrona sin encóder y con excitación independiente y regulación vectorial, la localización se realiza a través de la rampa de corriente de excitación. Para p0346 = 0 s, la longitud de la rampa está preajustada a partir de los datos de la máquina. Si este tiempo resulta insuficiente, puede prolongarse ajustando un valor negativo en p0346, incluso si el comportamiento de excitación coincide con el comportamiento para p0346 = 0 s. Para el resto de casos, p0346 se limita internamente hacia abajo a 0 s.

Nota: El parámetro se calcula con p0340 = 1, 3.

En motores asíncronos el resultado depende de la constante de tiempo del rotor (r0384). Si este tiempo se acorta demasiado, esto puede provocar una magnetización insuficiente del motor asíncrono. Este es el caso cuando se alcanza el límite de intensidad durante la magnetización. El parámetro no puede ajustarse a 0 s en el caso de motores asíncronos (limitación interna: 0.1 * r0384).

Para máquinas síncronas con excitación por imanes permanentes y regulación vectorial, el valor depende de la constante de tiempo del estátor (r0386). Aquí define la duración del drenaje de corriente en modo sin encóder directamente tras la habilitación de impulsos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0347[0...n] Tiempo de desexcitación del motor / Mot t_desexcitac.

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 20.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de desmagnetización (para motores asíncronos) tras bloqueo de los impulsos para el ondulador.
Dentro de este tiempo de espera no pueden conectarse los impulsos para el ondulador.
Con SERVO, el tiempo de desexcitación se utiliza exclusivamente para el frenado por corriente continua.

Nota: El parámetro se calcula con p0340 = 1, 3.
En motores asíncronos el resultado depende de la constante de tiempo del rotor (r0384).
Si este tiempo se acorta demasiado, esto puede provocar una desmagnetización insuficiente del motor asíncrono y, tras la habilitación de impulsos, sobreintensidad (sólo si está activado el rearranque al vuelo y gira el motor).

p0347[0...n] Tiempo de desexcitación del motor / Mot t_desexcitac.

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 20.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de desmagnetización (para motores asíncronos) tras bloqueo de los impulsos para el ondulador.
Dentro de este tiempo de espera no pueden conectarse los impulsos para el ondulador.

Nota: El parámetro se calcula con p0340 = 1, 3.
En motores asíncronos el resultado depende de la constante de tiempo del rotor (r0384).
Si este tiempo se acorta demasiado, esto puede provocar una desmagnetización insuficiente del motor asíncrono y, tras la habilitación de impulsos, sobreintensidad (sólo si está activado el rearranque al vuelo y gira el motor).

p0348[0...n] Velocidad de actuación de debilitamiento de campo Vdc = 600 V / Mot n_DebilCampo

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5722
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 210000.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro de actuación del debilitamiento de campo para una tensión en el circuito intermedio de 600V.

Dependencia: Ver también: p0320, r0331

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

p0348[0...n] Velocidad lineal actuación de debilitamiento campo Vdc = 600 V / Mot v_DebilCampo

SERVO (Lin)

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5722
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [m/min]	**Máx.** 1000.0 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de actuación del debilitamiento de campo para una tensión en el circuito intermedio de 600V.

Dependencia: Ver también: p0320, r0331

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

p0349 Sistema de unidades Datos esquema equivalente motor / Sist_uds EEQ motor

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	2	1

Descripción: Ajusta el sistema de unidades actual para los datos del esquema equivalente del motor.

Valor:
1: Sistema de unidades físicas
2: Sistema de unidades relativas

Dependencia: Ver también: p0304, p0305, p0310

Nota: En el sistema de unidades % el parámetro de referencia para resistencias es la impedancia nominal del motor Z = p0304 / (1.732 * p0305).

Las inductancias se convierten en resistencias usando el factor 2 * Pi * p0310.

Si vale cero uno de los parámetros de referencia (p0304, p305, p0310), entonces no es posible conmutar a valores relativos.

p0350[0...n] Resistencia estatórica en frío del motor / Mot R_estátor fría

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00000 [ohmios]	2000.00000 [ohmios]	0.00000 [ohmios]

Descripción: Ajusta la resistencia del estátor del motor a la temperatura ambiente p0625.

Dependencia: Ver también: p0625, r1912

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: La rutina de identificación del motor determina la resistencia estatórica restando de la resistencia estatórica total la resistencia del cable (p0352).

p0352[0...n] Resistencia del cable / Mot R_cable frío

SERVO	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00000 [ohmios]	120.00000 [ohmios]	0.00000 [ohmios]

Descripción: Resistencia del cable entre el Motor Module y el motor.

Precaución: La resistencia del cable debe introducirse antes de la identificación de los datos del motor. Si se introduce más tarde, deberá restarse la diferencia en la que se ha modificado p0352 de la resistencia estatórica p0350 o bien repetirse la identificación de los datos del motor.

Nota: El parámetro tiene efecto sobre la adaptación de temperatura de la resistencia estatórica.

La identificación del motor no modifica la resistencia del cable. Esta se resta de la resistencia estatórica total medida para obtener la resistencia estatórica (p0350, p0352).

La resistencia del cable se resetea cuando la puesta en marcha rápida se abandona con p3900 > 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0352[0...n] Resistencia del cable / Mot R_cable frío

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [ohmios]	**Máx.** 120.00000 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [ohmios]

Descripción: Resistencia del cable entre el Motor Module y el motor.

Dependencia: Ver también: p7003

Precaución: La resistencia del cable debe introducirse antes de la identificación de los datos del motor. Si se introduce más tarde, deberá restarse la diferencia en la que se ha modificado p0352 de la resistencia estatórica p0350 o bien repetirse la identificación de los datos del motor.

Atención: Conexiones en paralelo con sistema de devanado único (p7003 = 0):

p0352 contiene la resistencia del cable de alimentación de un Motor Module individual. La resistencia de cable de alimentación total resulta de p0352 dividido por el número de Motor Modules activados (ver r0395).

Conexiones en paralelo con sistema de devanados múltiples (p7003 = 1):

p0352 contiene la resistencia de cable de alimentación total y se suma directamente a la resistencia del estátor (ver r0395).

Nota: El parámetro tiene efecto sobre la adaptación de temperatura de la resistencia estatórica.

La identificación del motor establece la resistencia del cable en el 20% de la resistencia total medida si p0352 está en cero en el momento de la medida. Si p0352 no es cero, se resta el valor de la resistencia total medida del estátor para calcular la resistencia del estátor p0350. p0350 es al menos el 10% de la medida.

Excepción:

En conexiones en paralelo con sistema de devanado único (p07003 = 0), la resistencia del cable se mide directamente. En este contexto hay que tener en cuenta que sólo se introduce la parte de un único Motor Module en p0352.

La resistencia del cable se resetea cuando la puesta en marcha rápida se abandona con p3900 > 0.

p0353[0...n] Inductancia serie del motor / Mot L_serie

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [mH]	**Máx.** 1000000.000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia serie.

Nota: En el cálculo automático con p0340 = 1 ó 3 se afecta el cálculo de p0348 y p0353, si se tenía p0348 = 0.

En el cálculo automático con p0340 = 1, 3 ó 4 se afecta el cálculo de p1715 mediante p0353.

La inductancia serie se resetea cuando se sale de la puesta en marcha rápida con p3900 > 0.

El valor de referencia para p0326 es inversamente proporcional a la inductancia dispersa del motor (p0353, p0354, p0356).

p0353[0...n] Inductancia serie del motor / Mot L_serie

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [mH]	**Máx.** 1000000.000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia serie.

Nota: En el cálculo automático con p0340 = 1, 3 ó 4 se afecta el cálculo de p1715 mediante p0353.

La inductancia serie se resetea cuando se sale de la puesta en marcha rápida con p3900 > 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0354[0...n] Resist. estatórica en frío del motor/resist. amortiguadora Eje d / Mot R_E fría/R_A d

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [ohmios]	**Máx.** 300.00000 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [ohmios]

Descripción: Ajusta la resistencia del rotor / del secundario del motor a la temperatura ambiente p0625.

En motores síncronos con excitación independiente: Ajusta la resistencia amortiguadora en sentido del rotor (eje d).

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación de los datos del motor (p1910) (no en motores síncronos con excitación independiente).

Dependencia: Ver también: p0625

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

El valor de referencia para p0326 es inversamente proporcional a la inductancia dispersa del motor (p0353, p0354, p0356).

p0354[0...n] Resist. estatórica en frío del motor/resist. amortiguadora Eje d / Mot R_E fría/R_A d

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [ohmios]	**Máx.** 300.00000 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [ohmios]

Descripción: Ajusta la resistencia del rotor / del secundario del motor a la temperatura ambiente p0625.

En motores síncronos con excitación independiente: Ajusta la resistencia amortiguadora en sentido del rotor (eje d).

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación de los datos del motor (p1910) (no en motores síncronos con excitación independiente).

Dependencia: Ver también: p0625

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

p0355[0...n] Resistencia amortiguadora del motor Eje q / Mot R_amort q

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [ohmios]	**Máx.** 300.00000 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [ohmios]

Descripción: Ajusta la resistencia amortiguadora del motor síncrono con excitación independiente en sentido perpendicular al rotor (eje q).

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0356[0...n] Inductancia dispersa del estátor del motor / Mot L_disp estátor

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 1000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Máquina asíncrona, máquina síncrona con excitación independiente: Ajusta la inductancia dispersa del estátor del motor.

Máquina síncrona: Ajusta la inductancia en el eje en cuadratura del estátor del motor.

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación del motor (p1910).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: El valor de referencia para p0326 es inversamente proporcional a la inductancia dispersa del motor (p0353, p0354, p0356).

p0356[0...n] Inductancia dispersa del estátor del motor / Mot L_disp estátor

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 1000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Máquina asíncrona, máquina síncrona con excitación independiente: Ajusta la inductancia dispersa del estátor del motor.

Máquina síncrona: Ajusta la inductancia en el eje en cuadratura del estátor del motor.

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación del motor (p1910).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Si en motores asíncronos se modifica la inductancia dispersa del estátor (p0356) fuera de la puesta en marcha (p0010 > 0), la inductancia magnetizante (p0360) se adapta automáticamente de acuerdo con la nueva FEM (r0337). A continuación, se recomienda repetir la medición de la característica de saturación (p1960).

En motores síncronos excitados por imanes permanentes (p0300 = 2) se trata del valor en estado no saturado, por lo que es el ideal en caso de baja intensidad.

p0357[0...n] Inductancia dispersa del estátor del motor eje d / Mot L_estát_d

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 1000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia estatórica directa del motor síncrono.

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación del motor (p1910).

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

En motores síncronos excitados por imanes permanentes (p0300 = 2) se trata del valor en estado no saturado y es el ideal en caso de baja intensidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0358[0...n] Induct. dispersa del rotor del motor/Induct. amortiguadora Eje d / Mot L_Rdisp / LAd

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia dispersa del rotor / del secundario del motor.

En motores síncronos con excitación independiente: Ajusta la inductancia amortiguadora en sentido del rotor (eje d).

El valor se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación del motor (p1910) (no en motores síncronos con excitación independiente).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

VECTOR:

Si en motores asíncronos se modifica la inductancia dispersa del rotor (p0358) fuera de la puesta en marcha (p0010 > 0), la inductancia magnetizante (p0360) se adapta automáticamente de acuerdo con la nueva FEM (r0337). A continuación, se recomienda repetir la medición de la característica de saturación (p1960).

p0358[0...n] Induct. dispersa del rotor del motor/Induct. amortiguadora Eje d / Mot L_Rdisp / LAd

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia dispersa del rotor / del secundario del motor.

En motores síncronos con excitación independiente: Ajusta la inductancia amortiguadora en sentido del rotor (eje d).

El valor se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación del motor (p1910) (no en motores síncronos con excitación independiente).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

VECTOR:

Si en motores asíncronos se modifica la inductancia dispersa del rotor (p0358) fuera de la puesta en marcha (p0010 > 0), la inductancia magnetizante (p0360) se adapta automáticamente de acuerdo con la nueva FEM (r0337). A continuación, se recomienda repetir la medición de la característica de saturación (p1960).

p0359[0...n] Inductancia amortiguadora del motor Eje q / Mot L_amt q

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia amortiguadora del motor síncrono con excitación independiente en sentido perpendicular al rotor (eje q).

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0360[0...n] Induct.magnetizante del motor/induct.magnetizante eje d saturado / Mot Lh/Lh d sat

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 10000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia magnetizante del motor.

En motores síncronos con excitación independiente: Ajusta la inductancia magnetizante saturado en sentido del rotor (eje d).

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación del motor (p1910) (no en motores síncronos con excitación independiente).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

p0360[0...n] Induct.magnetizante del motor/induct.magnetizante eje d saturado / Mot Lh/Lh d sat

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 10000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia magnetizante del motor.

En motores síncronos con excitación independiente: Ajusta la inductancia magnetizante saturado en sentido del rotor (eje d).

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2) o se determina por medio de la rutina de identificación del motor (p1910) (no en motores síncronos con excitación independiente).

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

p0361[0...n] Inductancia magnetizante del motor eje q saturado / Mot L_magnet q sat

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 10000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia magnetizante saturada del motor síncrono con excitación independiente en sentido perpendicular al rotor (eje q).

El valor del parámetro se calcula automáticamente con ayuda del modelo de motor (p0340 = 1, 2).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0362[0...n] Característica de saturación del motor Flujo 1 / Mot Sat Flujo 1

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6723, 6726
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	60.0 [%]

Descripción:

La característica de saturación (flujo como influencia de la intensidad) se define con 4 puntos.

Este parámetro define la coordenada y (flujo) del 1er par de valores de la característica.

Motores asíncronos (ASM) y motores síncronos con excitación independiente (SESM):

La característica de saturación describe la influencia de la corriente magnetizante en el flujo del motor.

El parámetro setea el primer flujo del motor en [%], referido al flujo nominal del motor.

Motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

La característica de saturación describe la influencia de la componente transversal de la corriente del estátor en el flujo en cuadratura del estátor.

El parámetro setea el primer flujo en cuadratura del estátor en [%], referido al producto de la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356) y la intensidad nominal del motor.

Dependencia:

Para los valores de flujo es aplicable:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Para los valores de flujo en cuadratura del estátor (PESM) se aplica:

20% < p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Ver también: p0366

Precaución:

Para motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

Si los parámetros no están definidos en orden ascendente y como superiores al 20 % tal como se indica, para calcular el flujo en cuadratura se utiliza siempre la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356).

Nota:

En motores asíncronos p0362 = 100 % equivale al flujo nominal del motor.

En motores síncronos con excitación independiente p0362 = 100 % equivale a una tensión en bornes inducida del orden de la tensión nominal del motor (en vacío a velocidad síncrona).

En los motores síncronos excitados por imanes permanentes, p0362 = 100 % equivale al producto de la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356) y la intensidad nominal del motor (p0305).

El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0363[0...n] Característica de saturación del motor Flujo 2 / Mot Sat Flujo 2

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6723, 6726
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	85.0 [%]

Descripción:

La característica de saturación (flujo como influencia de la intensidad) se define con 4 puntos.

Este parámetro define la coordenada y (flujo) del 2º par de valores de la característica.

Motores asíncronos (ASM) y motores síncronos con excitación independiente (SESM):

La característica de saturación describe la influencia de la corriente magnetizante en el flujo del motor.

El parámetro setea el segundo flujo del motor en [%], referido al flujo nominal del motor.

Motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

La característica de saturación describe la influencia de la componente transversal de la corriente del estátor en el flujo en cuadratura del estátor.

El parámetro setea el segundo flujo en cuadratura del estátor en [%], referido al producto de la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356) y la intensidad nominal del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Para los valores de flujo es aplicable:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Para los valores de flujo en cuadratura del estátor (PESM) se aplica:

20% < p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Ver también: p0367

Precaución: Para motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

Si los parámetros no están definidos en orden ascendente y como superiores al 20 % tal como se indica, para calcular el flujo en cuadratura se utiliza siempre la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356).

Nota: En motores asíncronos p0363 = 100 % equivale al flujo nominal del motor.

En motores síncronos con excitación independiente p0363 = 100 % equivale a una tensión en bornes inducida del orden de la tensión nominal del motor (en vacío a velocidad síncrona).

En los motores síncronos excitados por imanes permanentes, p0362 = 100 % equivale al producto de la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356) y la intensidad nominal del motor (p0305).

El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0364[0...n] Característica de saturación del motor Flujo 3 / Mot Sat Flujo 3

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6723, 6726
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	115.0 [%]

Descripción: La característica de saturación (flujo como influencia de la intensidad) se define con 4 puntos.

Este parámetro define la coordenada y (flujo) del 3º par de valores de la característica.

Motores asíncronos (ASM) y motores síncronos con excitación independiente (SESM):

La característica de saturación describe la influencia de la corriente magnetizante en el flujo del motor.

El parámetro setea el tercer flujo del motor en [%], referido al flujo nominal del motor.

Motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

La característica de saturación describe la influencia de la componente transversal de la corriente del estátor en el flujo en cuadratura del estátor.

El parámetro setea el tercer flujo en cuadratura del estátor en [%], referido al producto de la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356) y la intensidad nominal del motor.

Dependencia: Para los valores de flujo es aplicable:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Para los valores de flujo en cuadratura del estátor (PESM) se aplica:

20% < p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Ver también: p0368

Precaución: Para motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

Si los parámetros no están definidos en orden ascendente y como superiores al 20 % tal como se indica, para calcular el flujo en cuadratura se utiliza siempre la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356).

Nota: En motores asíncronos p0364 = 100 % equivale al flujo nominal del motor.

En motores síncronos con excitación independiente p0364 = 100 % equivale a una tensión en bornes inducida del orden de la tensión nominal del motor (en vacío a velocidad síncrona).

En los motores síncronos excitados por imanes permanentes, p0362 = 100 % equivale al producto de la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356) y la intensidad nominal del motor (p0305).

El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0365[0...n] Característica de saturación del motor Flujo 4 / Mot Sat Flujo 4

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6723, 6726
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	125.0 [%]

Descripción:

La característica de saturación (flujo como influencia de la intensidad) se define con 4 puntos.

Este parámetro define la coordenada y (flujo) del 4º par de valores de la característica.

Motores asíncronos (ASM) y motores síncronos con excitación independiente (SESM):

La característica de saturación describe la influencia de la corriente magnetizante en el flujo del motor.

El parámetro setea el cuarto flujo del motor en [%], referido al flujo nominal del motor.

Motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

La característica de saturación describe la influencia de la componente transversal de la corriente del estátor en el flujo en cuadratura del estátor.

El parámetro setea el cuarto flujo en cuadratura del estátor en [%], referido al producto de la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356) y la intensidad nominal del motor.

Dependencia:

Para los valores de flujo es aplicable:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Para los valores de flujo en cuadratura del estátor (PESM) se aplica:

20% < p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Ver también: p0369

Precaución:

Para motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

Si los parámetros no están definidos en orden ascendente y como superiores al 20 % tal como se indica, para calcular el flujo en cuadratura se utiliza siempre la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356).

Nota:

En motores asíncronos p0365 = 100 % equivale al flujo nominal del motor.

En motores síncronos con excitación independiente p0365 = 100 % equivale a una tensión en bornes inducida del orden de la tensión nominal del motor (en vacío a velocidad síncrona).

En los motores síncronos excitados por imanes permanentes, p0362 = 100 % equivale al producto de la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356) y la intensidad nominal del motor (p0305).

El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0366[0...n] Característica de saturación del motor I_mag 1 / Mot Sat I_mag 1

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6723, 6726
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	5.0 [%]	800.0 [%]	50.0 [%]

Descripción:

La característica de saturación (flujo como influencia de la intensidad) se define con 4 puntos.

Este parámetro define la coordenada x del 1.er par de valores de la característica.

Motores asíncronos (ASM) y motores síncronos con excitación independiente (SESM):

La característica de saturación describe la influencia de la corriente magnetizante en el flujo del motor.

El parámetro setea la primera corriente magnetizante en [%], referida a la corriente magnetizante nominal r0331 (ASM), referida a la intensidad de excitación en vacío (SESM).

Motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

La característica de saturación describe la influencia de la componente transversal de la corriente del estátor en el flujo en cuadratura del estátor.

El parámetro setea la primera componente transversal de la corriente del estátor en [%], referida a la intensidad nominal del motor (p0305).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Para las intensidades magnetizantes es aplicable:
p0366 < p0367 < p0368 < p0369
Para los valores de la componente transversal de la corriente del estátor (PESM) se aplica:
20% < p0366 < p0367 < p0368 < p0369
Ver también: p0362

Precaución: Para motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):
Si los parámetros no están definidos en orden ascendente y como superiores al 20 % tal como se indica, para calcular el flujo en cuadratura se utiliza siempre la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356).

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0367[0...n] Característica de saturación del motor I_mag 2 / Mot Sat I_mag 2

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6723, 6726
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
5.0 [%]	800.0 [%]	75.0 [%]

Descripción: La característica de saturación (flujo como influencia de la intensidad) se define con 4 puntos.
Este parámetro define la coordenada x del 2.er par de valores de la característica.
Motores asíncronos (ASM) y motores síncronos con excitación independiente (SESM):
La característica de saturación describe la influencia de la corriente magnetizante en el flujo del motor.
El parámetro setea la segunda corriente magnetizante en [%], referida a la corriente magnetizante nominal r0331 (ASM), referida a la intensidad de excitación en vacío (SESM).
Motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):
La característica de saturación describe la influencia de la componente transversal de la corriente del estátor en el flujo en cuadratura del estátor.
El parámetro setea la segunda componente transversal de la corriente del estátor en [%], referida a la intensidad nominal del motor (p0305).

Dependencia: Para las intensidades magnetizantes es aplicable:
p0366 < p0367 < p0368 < p0369
Para los valores de la componente transversal de la corriente del estátor (PESM) se aplica:
20% < p0366 < p0367 < p0368 < p0369
Ver también: p0363

Precaución: Para motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):
Si los parámetros no están definidos en orden ascendente y como superiores al 20 % tal como se indica, para calcular el flujo en cuadratura se utiliza siempre la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356).

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0368[0...n] Característica de saturación del motor I_mag 3 / Mot Sat I_mag 3

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6723, 6726
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	5.0 [%]	800.0 [%]	150.0 [%]

Descripción: La característica de saturación (flujo como influencia de la intensidad) se define con 4 puntos.

Este parámetro define la coordenada x del 3.er par de valores de la característica.

Motores asíncronos (ASM) y motores síncronos con excitación independiente (SESM):

La característica de saturación describe la influencia de la corriente magnetizante en el flujo del motor.

El parámetro setea la tercera corriente magnetizante en [%], referida a la corriente magnetizante nominal r0331 (ASM), referida a la intensidad de excitación en vacío (SESM).

Motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

La característica de saturación describe la influencia de la componente transversal de la corriente del estátor en el flujo en cuadratura del estátor.

El parámetro setea la tercera componente transversal de la corriente del estátor en [%], referida a la intensidad nominal del motor (p0305).

Dependencia: Para las intensidades magnetizantes es aplicable:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Para los valores de la componente transversal de la corriente del estátor (PESM) se aplica:

20% < p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Ver también: p0364

Precaución: Para motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

Si los parámetros no están definidos en orden ascendente y como superiores al 20 % tal como se indica, para calcular el flujo en cuadratura se utiliza siempre la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356).

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0369[0...n] Característica de saturación del motor I_mag 4 / Mot Sat I_mag 4

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6723, 6726
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	5.0 [%]	800.0 [%]	210.0 [%]

Descripción: La característica de saturación (flujo como influencia de la intensidad) se define con 4 puntos.

Este parámetro define la coordenada x del 4.er par de valores de la característica.

Motores asíncronos (ASM) y motores síncronos con excitación independiente (SESM):

La característica de saturación describe la influencia de la corriente magnetizante en el flujo del motor.

El parámetro setea la cuarta corriente magnetizante en [%], referida a la corriente magnetizante nominal r0331 (ASM), referida a la intensidad de excitación en vacío (SESM).

Motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):

La característica de saturación describe la influencia de la componente transversal de la corriente del estátor en el flujo en cuadratura del estátor.

El parámetro setea la cuarta componente transversal de la corriente del estátor en [%], referida a la intensidad nominal del motor (p0305).

Dependencia: Para las intensidades magnetizantes es aplicable:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Para los valores de la componente transversal de la corriente del estátor (PESM) se aplica:

20% < p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Ver también: p0365

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Para motores síncronos excitados por imanes permanentes (PESM):
Si los parámetros no están definidos en orden ascendente y como superiores al 20 % tal como se indica, para calcular el flujo en cuadratura se utiliza siempre la inductancia no saturada en el eje en cuadratura (p0356).

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

r0370[0...n] Resistencia estatórica en frío del motor / Mot R_estát fría

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia del estátor del motor a la temperatura ambiente (p0625).
El valor no incluye la resistencia del cable.

Dependencia: Ver también: p0625

r0372[0...n] Resistencia del cable / Mot R_cable

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la suma de la resistencia del cable entre el Motor Module y el motor y de la resistencia interna del convertidor.

Dependencia: Ver también: r0238, p0352

r0373[0...n] Resistencia estatórica nominal del motor / Mot R_estát nom

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia nominal del estátor del motor a la temperatura ambiente (suma de p0625 y p0627).

Dependencia: Ver también: p0627

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

r0374[0...n] Resist. estatórica en frío del motor/resist. amortiguadora Eje d / Mot R_E fría / RAd

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia del rotor / del secundario del motor a la temperatura ambiente p0625.
En motores síncronos con excitación independiente: Visualiza la resistencia amortiguadora en sentido del rotor (eje d).

Dependencia: Ver también: p0625

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0375[0...n] Resistencia amortiguadora del motor Eje q / Mot R_amort q

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia amortiguadora del motor síncrono con excitación independiente en sentido perpendicular al rotor (eje q).

r0376[0...n] Resistencia rotórica nominal del motor / Mot R_rotor nom

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia nominal del rotor / del secundario del motor a la temperatura ambiente (suma de p0625 y p0628).

Dependencia: Ver también: p0628

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

r0377[0...n] Inductancia dispersa total del motor / Mot L_disp total

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6640
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Máquina asíncrona:

Visualiza la inductancia estatórica dispersa del motor incluida la inductancia serie (p0353).

Máquina síncrona:

Visualiza la inductancia en el eje en cuadratura del estátor del motor incluida la inductancia serie (p0353).

r0377[0...n] Inductancia dispersa total del motor / Mot L_disp total

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6640
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Máquina asíncrona, máquina síncrona con excitación independiente:

Visualiza la inductancia dispersa del estátor del motor incluida la inductancia serie (p0353) y la bobina de motor (p0233).

Máquina síncrona:

Visualiza la inductancia en el eje en cuadratura del estátor, incluida la inductancia serie (p0353) y la bobina de motor (p0233).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0378[0...n] Inductancia dispersa del estátor del motor eje d / Mot L_estátor_d

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia directa del estátor de la máquina síncrona inclusive la inductancia serie (p0353) y la bobina de motor (p0233).

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

r0380[0...n] Inductancia amortiguadora del motor Eje d / Mot L_amt__d

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la resistencia amortiguadora del motor síncrono con excitación independiente en sentido del rotor (eje d).

r0381[0...n] Inductancia amortiguadora del motor Eje q / Mot L_amt__q

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia amortiguadora del motor síncrono con excitación independiente en sentido perpendicular al rotor (eje q).

r0382[0...n] Induct. magnetizante del motor transformada/Lh eje d saturado / Mot L_m tr/Lhd sat

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia magnetizante del motor.

En motores síncronos con excitación independiente: Visualiza la inductancia magnetizante saturado en sentido del rotor (eje d).

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

r0383[0...n] Inductancia magnetizante del motor eje q saturado / Mot L_magnet q sat

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia magnetizante saturada del motor síncrono con excitación independiente en sentido perpendicular al rotor (eje q).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0384[0...n] Const. tiempo rotor del motor/const. tiempo amortiguadora Eje d / Mot T_rotor/T_Ad

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6722
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza la constante de tiempo del rotor.

En motores síncronos con excitación independiente: Visualiza la constante de tiempo amortiguadora en sentido del rotor (eje d).

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos.

El valor se calcula de la suma de las inductancias del rotor (p0358, p0360) dividida por la resistencia del rotor/amortiguador (p0354). Aquí no se considera la adaptación por temperatura de la resistencia del rotor en máquinas asíncronas.

r0385[0...n] Constante de tiempo amortiguadora del motor Eje q / Mot T_Aq

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza la constante de tiempo amortiguadora de la máquina síncrona con excitación independiente en sentido perpendicular al rotor (eje q).

Nota: El valor se calcula de la suma de las inductancias del lado del amortiguador (p0359, p0361) dividida por la resistencia del amortiguador (p0355).

r0386[0...n] Constante de tiempo dispersa estátor del motor / Mot T_estátor disp

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza la constante de tiempo de dispersión del estátor.

Nota: El valor se calcula de la suma de todas la inductancias dispersas (p0233*, p0353, p0356, p0358) dividida por la suma de todas las resistencias del motor (p0350, p0352, p0354). Aquí no se considera la adaptación por temperatura de las resistencias.

* Sólo válido para VECTOR (r0107).

r0387[0...n] Constante de tiempo dispersa del estátor del motor Eje q / Mot T_Edisp/T_Eq

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza la constante de tiempo dispersa del estátor en sentido perpendicular al rotor (eje q).

Nota: El valor se calcula de la suma de todas la inductancias dispersas (p0233, p0356, p0359) dividida por la suma de todas las resistencias del motor (p0350, p0352, p0355).

Aquí no se considera la adaptación por temperatura de las resistencias.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0389[0...n] Intensidad en vacío asignada del excitador / Exc I_vac_asign

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [A]	**Máx.** 10000.00 [A]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [A]

Descripción: Ajusta la intensidad en vacío asignada (I_F0) para la excitación.

p0390[0...n] Intensidad asignada del excitador / Exc I_asign

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [A]	**Máx.** 10000.00 [A]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [A]

Descripción: Ajusta la intensidad asignada (I_F) del rectificador controlado de excitación (DC-Master).

p0391[0...n] Adaptación de regulador de intensidad Punto actuación KP / Adap_I Pto KP

SERVO	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5714
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 6000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el punto de actuación de la adaptación del regulador de intensidad dependiente de ésta en el que está activa la ganancia del regulador de intensidad p1715.

Dependencia: Ver también: p0392, p0393, p1402, p1715

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Con p0393 = 100% o p1402.2 = 0 se desactiva la adaptación del regulador de intensidad; p1715 actúa en todo el rango.

p0391[0...n] Adaptación de regulador de intensidad Punto actuación KP / Adap_I Pto KP

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 6000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el punto de actuación de la adaptación del regulador de intensidad dependiente de ésta en el que está activa la ganancia del regulador de intensidad p1715.

Dependencia: Ver también: p0392, p0393, p1402, p1715

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0392[0...n] Adaptación de regulador intensidad Punto actuación KP adaptado / Adap_I Pto KP adap

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5714
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [Aef]	6000.00 [Aef]	0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el punto de actuación de la adaptación del regulador de intensidad dependiente de ésta en el que está activa la ganancia adaptada del regulador de intensidad p1715 x p0393.

Dependencia: Ver también: p0391, p0393, p1402, p1715

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Con p0393 = 100% o p1402.2 = 0 se desactiva la adaptación del regulador de intensidad; p1715 actúa en todo el rango.

p0392[0...n] Adaptación de regulador intensidad Punto actuación KP adaptado / Adap_I Pto KP adap

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6714
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [Aef]	6000.00 [Aef]	0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el punto de actuación de la adaptación del regulador de intensidad dependiente de ésta en el que está activa la ganancia adaptada del regulador de intensidad p1715 x p0393.

Dependencia: Ver también: p0391, p0393, p1402, p1715

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0393[0...n] Adaptación de regulador de intensidad Ganancia P Adaptación / Adap_I Kp Adapt

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 5714
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta el factor para la ganancia P del regulador de intensidad en la zona de adaptación (intensidad > p0392).
El valor está referido a p1715.

Dependencia: Ver también: p0391, p0392, p1402, p1715

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Con p0393 = 100% o p1402.2 = 0 se desactiva la adaptación del regulador de intensidad; p1715 actúa en todo el rango.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0393[0...n] Adaptación de regulador de intensidad Ganancia P Escala / Adap_I Kp Escal

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 1000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el factor para la ganancia P del regulador de intensidad en la zona de adaptación (p. ej., r0078 > p0392 si p0392 > p0391).

El valor está referido a p1715.

Dependencia: Ver también: p0391, p0392, p1402, p1715

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Con p0393 = 100% o p1402.2 = 0 se desactiva la adaptación del regulador de intensidad; p1715 actúa en todo el rango.

El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

r0395[0...n] Resistencia estatórica actual / R_estátor actual

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6300, 6730, 6731, 6732
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia estatórica (valor de fase).

El valor del parámetro incluye también la resistencia del cable independiente de la temperatura.

Dependencia: En caso de motor asíncrono, el parámetro también resulta afectado por el modelo de temperatura del motor.

Ver también: p0350, p0352, p0620

Nota: En cada caso, solo se utiliza la temperatura estatórica del modelo térmico del motor para calcular la resistencia estatórica del juego de datos de motor activo.

r0396[0...n] Resistencia rotórica actual / R_rotor actual

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6730
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia del rotor / del secundario actual (valor de fase).

El parámetro es afectado por el modelo de temperatura del motor.

Dependencia: Ver también: p0354, p0620

Nota: En cada caso, solo se utiliza la temperatura del rotor del modelo térmico del motor para calcular la resistencia rotórica del juego de datos de motor activo.

Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0398[0...n] Ángulo desacopl. magn. (saturación en cruz) Coef 1 / Desacop magn C1

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -10.000000	**Máx.** 10.000000	**Ajuste de fábrica** 0.000000

Descripción: El acoplamiento magnético en cruz, dependiente de la saturación (función de la intensidad) de los ejes d y q del motor produce un offset del ángulo del sistema de ejes d'q', en el que las magnitudes magnéticas están desacopladas.

El offset de ángulo puede expresarse como función polinómica de 3er orden de la corriente de carga relativa:

phiOffset = f(C1*iq + C3*iq^3)

Este parámetro es el coeficiente C1 y describe la dependencia lineal de la carga.

p0399[0...n] Ángulo desacopl. magn. (saturación en cruz) Coef 3 / Desacop magn C3

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -10.000000	**Máx.** 10.000000	**Ajuste de fábrica** 0.000000

Descripción: El acoplamiento magnético en cruz, dependiente de la saturación (función de la intensidad) de los ejes d y q del motor produce un offset del ángulo del sistema de ejes d'q', en el que las magnitudes magnéticas están desacopladas.

El offset de ángulo puede expresarse como función polinómica de 3er orden de la corriente de carga relativa:

phiOffset = f(C1*iq + C3*iq^3)

Este parámetro es el coeficiente C3 y describe la dependencia cúbica de la carga.

p0400[0...n] Tipo encod. Selec. / Selec tipo enc

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(1, 4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 1580, 4704
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 10100	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Selecciona el encóder a partir de la lista de encóders compatibles.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:

0: Sin encóder
202: Encóder DRIVE-CLiQ AS20, monovuelta
204: Encóder DRIVE-CLiQ AM20, multivuelta 4096
242: Encóder DRIVE-CLiQ AS24, monovuelta
244: Encóder DRIVE-CLiQ AM24, multivuelta 4096
1001: Resolver 1-Speed
1002: Resolver 2-Speed
1003: Resolver 3-Speed
1004: Resolver 4-Speed
2001: 2048, 1 Vpp, A/B C/D R
2002: 2048, 1 Vpp, A/B R
2003: 256, 1 Vpp, A/B R
2004: 400, 1 Vpp, A/B R
2005: 512, 1 Vpp, A/B R
2006: 192, 1 Vpp, A/B R
2007: 480, 1 Vpp, A/B R
2008: 800, 1 Vpp, A/B R
2010: 18000, 1 Vpp, A/B R codif. por distancia
2051: 2048, 1 Vpp, A/B, EnDat, multivuelta 4096
2052: 32, 1 Vpp, A/B, EnDat, multivuelta 4096
2053: 512, 1 Vpp, A/B, EnDat, multivuelta 4096
2054: 16, 1 Vpp, A/B, EnDat, multivuelta 4096
2055: 2048, 1 Vpp, A/B, EnDat, monovuelta
2081: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, monovuelta
2082: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, multivuelta 4096 nm
2083: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, monovuelta, bit de error
2084: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, multivuelta 4096, bit de error
2110: 4000 nm, 1 Vpp, A/B R codif. por distancia
2111: 20000 nm, 1 Vpp, A/B R codif. por distancia
2112: 40000 nm, 1 Vpp, A/B R codif. por distancia
2151: 16000 nm, 1 Vpp, A/B, EnDat, resolución 100 nm
3001: 1024 HTL A/B R
3002: 1024 TTL A/B R
3003: 2048 HTL A/B R
3005: 1024 HTL A/B
3006: 1024 TTL A/B
3007: 2048 HTL A/B
3008: 2048 TTL A/B
3009: 1024 HTL A/B unipolar
3011: 2048 HTL A/B unipolar
3020: 2048 TTL A/B R, con Sense
3081: SSI, monovuelta, 24 V
3082: SSI, monovuelta 4096, 24 V
3090: 4096, HTL, A/B, SSI, monovuelta
3109: 2000 nm, TTL, A/B R codif. por distancia
9999: Personalizado
10000: Identificar encóder
10050: Encóder c/interfaz EnDat identificado
10051: Encóder DRIVE-CLiQ identificado
10058: Encóder digital (absoluto) identificado
10059: Encóder digital (incremental) identificado
10100: Identificar encóder (en espera)

Precaución: Un tipo de encóder con p0400 < 9999 describe los encóders para los que existe una lista de parámetros de encóder. Si se selecciona un encóder de la lista (p0400 < 9999), los parámetros de la lista de parámetros del encóder no podrán modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe ajustarse el tipo de encóder a un encóder no listado (p0400 = 9999).

Atención: La lista de códigos de motor/encóder figura en el anexo del manual de listas dado el caso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Mediante p0400 = 10000 ó 10100 es posible identificar el encóder conectado. Esto presupone soporte por parte del encóder y es posible en los siguientes casos: motor con DRIVE-CLiQ, encóder con interfaz EnDat, encóder DRIVE-CLiQ.

Los datos del encóder (p. ej. nº de impulsos p0408) sólo pueden modificarse con p0400 = 9999.

Si se utiliza un encóder con pista A/B e impulso cero, por defecto no se ajusta la sincronización fina a través de marca cero. Si en un motor síncrono se quiere realizar la sincronización fina a través de marca cero, debe hacerse lo siguiente:

- Ajustar p0400 = 9999
- Ajustar p0404.15 = 1

Requisitos:

Es necesario haber seleccionado una sincronización aproximada (p. ej., identificación de posición polar) y que el impulso cero del encóder esté ajustado mecánicamente o electrónicamente (p0431) en la posición polar.

Con p0400 = 10000 es aplicable:

Si no es posible identificar, entonces se ajusta p0400 = 0.

Con p0400 = 10100 es aplicable:

Si no puede efectuarse la identificación, p0400 permanece ajustado a 10100 hasta que la identificación sea posible.

p0401[0...n] Tipo encod. OEM Selec. / Tip encod. OEM Sel

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 1580, 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 32767	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Selección del encóder a partir de la lista de encóders compatibles OEM.

Nota: Haciendo p0400 = 10000 es posible identificar el encóder conectado. Esto presupone soporte por parte del encóder y es posible en los casos siguientes: Motor con DRIVE-CLiQ, encóder con interfaz EnDat.

Si no es posible identificar, entonces se ajusta p0400 = 0.

Los datos del encóder (p. ej. nº de impulsos p0408) sólo pueden modificarse con p0400 = 9999.

Ajustando p0400 = 20000 es posible elegir el tipo de encóder vía p0401 en la lista de encóders OEM.

p0402[0...n] Tipo reductor Selec / Tipo reductor Sel

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1	**Máx.** 10100	**Ajuste de fábrica** 9999

Descripción: Selección del tipo de reductor para preajustar la inversión y el factor de reducción.

Factor del reductor de medida = vueltas de motor o de carga / vueltas del encóder.

Valor:
1: Reductor 1:1 no invertido
2: Reductor 2:7 invertido
3: Reductor 4:17 invertido
4: Reductor 2:10 invertido
9999: Reductor definido por el usuario
10000: Identificar reductor
10100: Identificar reductor

Dependencia: Ver también: p0410, p0432, p0433

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Relativo a p0402 = 1:
Ajuste automático de p0410 = 0000 bin, p0432 = 1, p0433 = 1.
Relativo a p0402 = 2:
Ajuste automático de p0410 = 0011 bin, p0432 = 7, p0433 = 2.
Relativo a p0402 = 3:
Ajuste automático de p0410 = 0011 bin, p0432 = 17, p0433 = 4.
Relativo a p0402 = 4:
Ajuste automático de p0410 = 0011 bin, p0432 = 10, p0433 = 2.
Relativo a p0402 = 9999:
Sin ajuste automático de p0410, p0432, p0433. Los parámetros deben ajustarse manualmente.
Relativo a p0402 = 10000:
La identificación del tipo de reductor sólo es posible en un motor con DRIVE-CLiQ. Los parámetros p0410, p0432 y p0433 se ajustan en función del tipo de reductor identificado. Si no es posible identificar, entonces se ajusta p0402 = 9999.

p0404[0...n] Configuración de encóder actúa / Config_enc activa

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la propiedades básicas del encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Encóder lineal	Sí	No	-
01	Encóder absoluto	Sí	No	-
02	Encóder multivuelt	Sí	No	-
03	Pista A/B rectang	Sí	No	-
04	Pista A/B senoidal	Sí	No	-
05	Pista C/D	Sí	No	-
06	Sensor Hall	Sí	No	-
08	Encóder EnDat	Sí	No	-
09	Encóder SSI	Sí	No	-
10	Encóder DRIVE-CLiQ	Sí	No	-
11	Encóder digital	Sí	No	-
12	Marca cero equidistante	Sí	No	-
13	Marca cero irregular	Sí	No	-
14	Marca cero (MC) codificada	Sí	No	-
15	Conmutación con marca cero (no ASM)	Sí	No	-
16	Aceleración	Sí	No	-
17	Pista A/B analóg	Sí	No	-
20	Nivel tensión 5 V	Sí	No	-
21	Nivel tensión 24 V	Sí	No	-
22	Remote Sense (sólo SMC30)	Sí	No	-
23	Excitac. resólver	Sí	No	-

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente.
Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Atención: Si se utiliza un encóder SSI (bit 9 = 1) como encóder en motor para motores síncronos con excitación por imanes permanentes, esto estará permitido sólo en combinación con una pista A/B adicional (bit 3 = 1 o bit 4 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: MC: Marca cero

SMC: Sensor Module Cabinet

Si no se ha seleccionado ningún método (p. ej. pista C/D, sensor Hall) para determinar la información de conmutación y el número de impulsos del encóder es un múltiplo par del número de pares de polos, entonces es aplicable:

La pista A/B se supone ajustada de forma adecuada a la posición magnética del motor.

Rel. a bit 01, 02 (encóder absoluto, encóder multivuelta):

Estos bits sólo pueden seleccionarse con un encóder EnDat, encóder SSI o encóder DRIVE-CLiQ.

Relativo a bit 10 (encóder DRIVE-CLiQ):

Este bit sólo está activado en encóders DRIVE-CLiQ altamente integrados que proporcionan la información directamente en formato DRIVE-CLiQ sin realizar una conversión. Por tanto, el bit no se utiliza en encóders DRIVE-CLiQ de la primera generación.

Rel. a bit 12 (marca cero equidistante):

Las marcas cero aparecen a intervalos regulares (p. ej. encóder giratorio con 1 marca cero por vuelta o encóder lineal con distancia constante entre marcas cero).

El bit activa la vigilancia de la distancia entre marcas cero (p0424, p0425, lineal/giratorio) o, en caso de encóder lineal con 1 marca cero y p0424 = 0, se activa la vigilancia de marcas cero.

Rel. a bit 13 (marca cero irregular):

Las marcas cero aparecen a intervalos irregulares (p. ej. regla de medida con sólo 1 marca cero en el campo de desplazamiento). No se vigila la distancia entre marcas cero.

Rel. a bit 14 (marca cero codificada por distancia):

La separación entre dos o más marcas cero sucesivas permite calcular la posición absoluta.

Rel. a bit 15 (conmutación con marca cero):

Sólo válido para motores síncronos.

La función puede desactivarse desde control superior por medio de p0430.23.

Para marcas cero codificadas por distancia es aplicable:

La secuencia de fases de la pista C/D (si existe) debe coincidir con la del encóder (pista A/B).

La secuencia de fases de la señal Hall (si existe) debe coincidir con la del motor. Además, la posición del sensor Hall debe estar ajustada mecánicamente a la FEM del motor.

La sincronización en fino se inicia sólo tras sobrepasar dos marcas cero.

p0405[0...n] Encóder onda rectangular Pista A/B / Enc onda rect A/B

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 1111 bin

Descripción: Ajustes para pista A/B de un encóder rectangular.

Para encóder rectangular debe estar también ajustado p0404.3 = 1.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Señal	Bipolar	Unipolar	-
01	Nivel	TTL	HTL	-
02	Vigilancia de pista	A/B <> -A/B	Ninguna	-
03	Impulso cero	Como pista A/B	24 V unipolar	-
04	Umbral de conmutación	Alto	Bajo	-
05	Impulso/sentido	Activo	Inactivo	-

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: Rel. a bit 02:

Con la función activada, la vigilancia de pista puede desactivarse ajustando p0437.26.

Rel. a bit 05:

Si la función está activada, se puede predefinir una consigna de frecuencia y un sentido a través de una interfaz de encóder para el desplazamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0407[0...n] Encóder lineal División de rejilla / Encóder División

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [nm]	250000000 [nm]	16000 [nm]

Descripción: Ajusta la división en una regla de medida.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: El mínimo valor permitido es 250 nm.

p0408[0...n] Encóder giratorio Nº de impulsos / Enc gir Nº impuls

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16777215	2048

Descripción: Ajusta el número de impulsos en un encóder giratorio.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: En caso de resólver se ajusta aquí el número de pares de polos.

El mínimo valor permitido es 1 impulso.

p0408 TM41 Emulación de encóder Número de impulsos / Emul_enc Nº imp

TM41

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
32	16384	2048

Descripción: Ajusta el número de impulsos en un encóder giratorio.

Peligro: En el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1) es aplicable:

El número de impulsos por vuelta del encóder del TM41 (p0408) siempre debe coincidir exactamente con el número de impulsos por vuelta del encóder interconectado a la entrada de conector p4420. Si no se tiene en cuenta esta condición, la marca cero del TM41 no es síncrona a la del encóder interconectado.

Nota: TM41 SAC: Referencia = 6SL3055-0AA00-3PA0

TM41 DAC: Referencia = 6SL3055-0AA00-3PA1

En el caso de TM41 SAC es aplicable:

- Tras cada modificación del número de impulsos debe realizarse un POWER ON en la CU y en TM41.
- Valor mínimo/valor máximo: 1000/8192

En el caso de TM41 DAC es aplicable:

- Valor mínimo/valor máximo: 32/16384

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0410[0...n] Encóder Inversión valor real / Encóder Inv Vreal

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir los valores reales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Invertir valor real de velocidad	Sí	No	4710, 4715
01	Invertir la posición real	Sí	No	4704

Nota: La inversión afecta a los parámetros siguientes:
Bit 00: r0061, r0063 (excepción: Regulación sin encóder), r0094
Bit 01: r0482, r0483

p0410[0...n] Encóder Inversión valor real / Encóder Inv Vreal

ENCODER (EncLineal), SERVO (Lin)

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir los valores reales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Invertir la velocidad lineal real	Sí	No	4710, 4715
01	Invertir la posición real	Sí	No	4704

Nota: La inversión afecta a los parámetros siguientes:
Bit 00: r0061, r0063 (excepción: Regulación sin encóder), r0094
Bit 01: r0482, r0483

p0411[0...n] Reductor de medida Configuración / Redmed Config

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el seguimiento de posición en un reductor de medida.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Reductor de medida Activar seguimiento de posición	Sí	No	-
01	Tipo de eje	Eje lineal	Eje giratorio	-
02	Reductor de medida Reset posición	Sí	No	-
03	Activar seguimiento pos reductor medida para encóder incremental	Sí	No	-

Atención: Con p0411.3 = 1 es aplicable:
Si el seguimiento de posición está activo para el encóder incremental, sólo se almacena el valor real de posición. ¡Estando desconectado, no se detecta un desplazamiento del eje/encóder! La entrada de una banda de tolerancia en p0413 carece de efecto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con los siguientes sucesos, los valores de posición guardados en memoria no volátil se ponen automáticamente a cero:
- detección de un cambio de encóder.
- cambio de la configuración del juego de datos del encóder (Encoder Data Set, EDS).

p0412[0...n] Reductor de medida Encóder absoluto giratorio vueltas virtuales / Abs gir vuel

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4194303	0

Descripción: Ajusta el número de vueltas discriminable en un encóder giratorio con seguimiento de posición activado del reductor de medida.

Dependencia: Este parámetro sólo tiene importancia con un encóder absoluto (p0404.1 = 1) con seguimiento de posición activado (p0411.0 = 1) y con un encóder incremental con seguimiento de posición activado correspondientemente (p0411.3 = 1).

Nota: La resolución ajustada debe ser representable vía r0483.

Para ejes giratorios/ejes de módulo es aplicable:

p0411.0 = 1:

Este parámetro se preajusta a p0421 y se puede modificar.

p0411.3 = 1:

El valor del parámetro está predeterminado al valor más alto posible. El valor más alto posible depende del número de impulsos (p0408) y de la resolución fina (p0419).

Para ejes lineales es aplicable:

p0411.0 = 1:

Este parámetro se preajusta a p0421, se amplía con 6 bits para información multivuelta (rebases máximos) y no se puede modificar.

p0411.3 = 1:

El valor del parámetro está predeterminado al valor más alto posible. El valor más alto posible depende del número de impulsos (p0408) y de la resolución fina (p0419).

p0413[0...n] Reductor de medida Seguimiento de posición Banda de tolerancia / Seg.pos Banda

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	4294967300.00	0.00

Descripción: Ajusta una banda de tolerancia en el seguimiento de posición.

Tras la conexión se determina la diferencia entre la posición memorizada y la posición actual; en función de ello se activa lo siguiente:

Diferencia dentro de la banda de tolerancia --> La posición se reproduce en base al valor real actual del encóder.

Diferencia fuera de la banda de tolerancia --> Se señaliza el aviso correspondiente.

Dependencia: Ver también: F31501, F32501, F33501

Precaución: No se detecta un movimiento en p. ej. una rango completo del encóder.

Nota: El valor se indica como número entero de impulsos de encóder.

El valor se preajusta automáticamente con p0411.0 = 1 a un cuarto del rango del rango del encóder.

Ejemplo:

Un cuarto del rango del encóder = (p0408 * p0421)/4

En algunos casos no es posible ajustar con exactitud la banda de tolerancia debido al tipo de datos (número de coma flotante con mantisa de 23 bits).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0414[0...n] Valor de posición aprox. redundante Bits relevantes (detectados) / Bits relevantes

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	16

Descripción: Ajusta la cantidad de bits relevantes para el valor de posición aproximada redundante.

p0415[0...n] Posición apr. Gx_XIST1 Bit más significativo seguro (detectado) / Gx_XIST1 MSB seg

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	31	14

Descripción: Ajusta el número de bits para el bit más significativo (MSB) seguro de la posición aproximada Gx_XIST1.

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit más significativo)

p0418[0...n] Resolución fina Gx_XIST1 (en bits) / Enc. fino Gx_XIST1

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	18	11

Descripción: Ajusta la resolución fina, en bits, de posiciones reales incrementales.

Nota: El parámetro es válido para los datos de proceso:

- Gx_XIST1
- Gx_XIST2 en caso de marca de referencia o medición al vuelo

La resolución fina indica las fracciones entre impulsos de encóder. En función del principio de medida físico, un impulso de encóder puede dividirse en distintos números de fracciones (p. ej., encóder de señal rectangular: 2 bits = resolución 4, encóder sen/cos: típicamente 11 bits = resolución 2048).

En el caso de un encóder de señal rectangular con ajuste de fábrica, los bits menos significativos contienen el valor cero, es decir, no proporcionan información útil.

En los sistemas de medición muy significativos es necesario aumentar la resolución fina según la precisión disponible.

p0418 TM41 Emulación de encóder Resolución fina Gx_XIST1 (en bits) / Enc. fino Gx_XIST1

TM41

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	18	11

Descripción: Ajusta la resolución fina, en bits, de posiciones reales incrementales.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Peligro: En el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1) y (p4408 = 0) es aplicable:

La resolución fina del TM41 (p0418) debe ser siempre exactamente idéntica a la resolución fina del encóder interconectado a la entrada de conector p4420. Si no se tiene en cuenta esta condición, la marca cero del TM41 no es síncrona a la del encóder interconectado. Además, la velocidad de la emulación de encóder se desvía en este caso de la del primer encóder.

Con TM41 SAC (referencia = 6SL3055-0AA00-3PA0) se aplica:

Toda modificación de la resolución fina debe finalizar con un POWER ON de la CU y del TM41.

p0419[0...n] Resolución fina Valor absoluto Gx_XIST2 (en bits) / Enc. fino Gx_XIST2

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4704, 4710
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	18	9

Descripción: Ajusta la resolución fina, en bits, de posiciones reales absolutas.

Dependencia: Ver también: p0418

Nota: El parámetro es válido para el dato de proceso Gx_XIST2 al leer el valor absoluto.

p0420[0...n] Conex encóder / Conex encóder

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Selección de la conexión del encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	SUB-D	Sí	No	-
01	Bornes	Sí	No	-

p0421[0...n] Encóder absoluto giratorio Resolución multivuelta / Enc. abs Multivuel

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	4096

Descripción: Ajusta el número de vueltas discriminable en un encóder absoluto giratorio.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

p0422[0...n] Encóder absoluto lineal Pasos de medida Resolución / Enc. abs Paso med.

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [nm]	4294967295 [nm]	100 [nm]

Descripción: Ajusta la resolución y de la posición absoluta en un encóder absoluto lineal.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El protocolo serie de un encóder absoluto entrega la posición con una cierta resolución, p. ej. 100 nm. Este valor deberá indicarse aquí.

p0423[0...n] Encóder absoluto giratorio Resolución monovuelta / Enc. abs Monovuel

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1073741823	8192

Descripción: Ajusta el número de pasos de medida por vuelta en un encóder absoluto giratorio. La resolución está referida a la posición absoluta.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

p0424[0...n] Encóder lineal Distancia entre marcas cero / Encóder lin Dis_MC

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [mm]	65535 [mm]	20 [mm]

Descripción: Ajusta la distancia entre dos marcas cero en un encóder lineal. Esta información se necesita para la vigilancia de marcas cero.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: En marcas de cero codificadas por distancia se entiende aquí la distancia base.

p0425[0...n] Encóder giratorio Distancia entre marcas cero / Enc.rot Distanc MC

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4704, 8570
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16777215	2048

Descripción: Ajusta la distancia en impulsos entre dos marcas cero en un encóder giratorio. Esta información se necesita para la vigilancia de marcas cero.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: En marcas de cero codificadas por distancia se entiende aquí la distancia base.

p0426[0...n] Encóder Distancia diferencial entre marcas cero / Enc Dist_dif MC

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	65535	1

Descripción: Ajusta la distancia diferencial entre marcas cero codificadas por distancia [periodos de señal].
Este valor corresponde a la amplitud de salto de la "marca cero intercalada".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

p0427[0...n] Encóder SSI Baudios / Enc SSI Baudios

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [kHz]	65535 [kHz]	100 [kHz]

Descripción: Ajusta la velocidad de transferencia en baudios del encóder SSI.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: SSI: Synchronous Serial Interface (interfaz serie síncrona)

p0428[0...n] Encóder SSI Tiempo Monoflop / Enc SSI t_Monoflop

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [µs]	65535 [µs]	30 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de espera mínimo entre dos transferencias del valor absoluto en encóders SSI.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

p0429[0...n] Encóder SSI Configuración / Enc SSI Config

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración del encóder SSI.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Código transfer	Cód. binario	Cód. Gray	-
02	Transferir valor absoluto doble	Sí	No	-
06	Línea de datos durante tiempo monoestable	Nivel High	Nivel Low	-

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: Rel. a bit 06:

El nivel de reposo de la línea de datos equivale al del nivel ajustado invertido

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0430[0...n] Sensor Module Configuración / SM Configuración

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Visualiza la configuración del Sensor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
17	Burst-Oversampling	Sí	No	-
18	Oversampling continuo (reservado)	Sí	No	-
19	Detección de posición real Safety	Sí	No	-
20	Modo de cálculo de la velocidad (sólo SMC30)	Dif. incremental	Med. tiempo flanco	-
21	Toleran marca cero	Sí	No	-
22	Pos. rotor Adapt.	Sí	No	-
23	Deseleccionar conmutación con marca cero	Sí	No	-
24	Conmutación con marca cero seleccionada	Sí	No	-
25	Desactivar tensión de alimentación encóder al estacionar	Sí	No	-
27	Extrapolar valores de posición	Sí	No	-
28	Corrección cúbica	Sí	No	-
29	Corrección de fase	Sí	No	-
30	Corrección de amplitud	Sí	No	-
31	Correc. offset	Sí	No	-

Atención: La configuración bit a bit sólo es posible cuando también está presente la propiedad correspondiente en r0458.

Nota: Rel. a bit 17 (Burst Oversampling):

- Con bit = 1 se activa el Burst-Oversampling.

Rel. a bit 18 (Oversampling continuo):

- Con bit = 1 se activa el Burst-Oversampling continuo.

Rel. a bit 19 (detección de posición real Safety):

- Con Bit = 1 se transfiere en el telegrama cíclico la posición real Safety.

Rel. a bit 20 (modo de cálculo de la velocidad):

- Con bit = 1 se realiza el cálculo de la velocidad mediante diferenciación incremental sin extrapolación.
- Con bit = 0 se realiza el cálculo de la velocidad mediante medición de tiempo de flanco con extrapolación. En este modo actúa p0453.

Rel. a bit 21 (tolerancia de marca cero):

- Con bit = 1 se tolera una única distancia entre marcas cero errónea. En caso de fallo, no aparece el fallo F3x100/F3x101, sino la alarma A3x400/A3x401.

Rel. a bit 22 (adaptación posición del rotor):

- Con bit = 1 se corrige automáticamente la posición del rotor. La velocidad de corrección es de +/-1/4 impulso de encóder por diferencia entre marcas cero.

Rel. a bit 23 (desactivar conmutación con marca cero):

- Este bit sólo debe ajustarse con encóders no calibrados.

Rel. a bit 24 (conmutación con marca cero seleccionada):

- Con bit = 1 se corrige la posición de conmutación mediante una marca cero seleccionada.

Rel. a bit 25 (desconectar la alimentación del encóder al estacionar):

- Con bit = 1 se desconecta la alimentación del encóder al estacionar (0 V).
- Con bit = 0 la alimentación del encóder al estacionar no se desconecta, sino que se reduce de 24 V a 5 V.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rel. a bit 27 (extrapolar valores de posición):
- Con bit = 1 se activa la extrapolación de los valores de posición.
Rel. a bit 28 (corrección cúbica):
- Con bit = 1 se activa la corrección cúbica para pista A/B senoidal.
Rel. a bit 29 (corrección de fase):
- Con bit = 1 se activa la corrección de fase para pista A/B senoidal.
Rel. a bit 30 (corrección de amplitud):
- Con bit = 1 se activa la corrección de amplitud para pista A/B senoidal.
Rel. a bit 31 (corrección de offset):
- Con bit = 1 se activa la corrección de offset para pista A/B senoidal.

p0430[0...n] Sensor Module Configuración / SM Configuración

ENCODER (EncLineal), SERVO (Lin)

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Visualiza la configuración del Sensor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
17	Burst-Oversampling	Sí	No	-
18	Oversampling continuo (reservado)	Sí	No	-
19	Detección de posición real Safety	Sí	No	-
20	Modo de cálculo de la velocidad lineal (sólo SMC30)	Dif. incremental	Med. tiempo flanco	-
21	Toleran marca cero	Sí	No	-
22	Pos. rotor Adapt.	Sí	No	-
23	Deseleccionar conmutación con marca cero	Sí	No	-
24	Conmutación con marca cero seleccionada	Sí	No	-
25	Desactivar tensión de alimentación encóder al estacionar	Sí	No	-
27	Extrapolar valores de posición	Sí	No	-
28	Corrección cúbica	Sí	No	-
29	Corrección de fase	Sí	No	-
30	Corrección de amplitud	Sí	No	-
31	Correc. offset	Sí	No	-

Atención: La configuración bit a bit sólo es posible cuando también está presente la propiedad correspondiente en r0458.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 17 (Burst Oversampling):
- Con bit = 1 se activa el Burst-Oversampling.

Rel. a bit 18 (Oversampling continuo):
- Con bit = 1 se activa el Burst-Oversampling continuo.

Rel. a bit 19 (detección de posición real Safety):
- Con Bit = 1 se transfiere en el telegrama cíclico la posición real Safety.

Rel. a bit 20 (modo de cálculo de la velocidad):
- Con bit = 1 se realiza el cálculo de la velocidad mediante diferenciación incremental sin extrapolación.
- Con bit = 0 se realiza el cálculo de la velocidad mediante medición de tiempo de flanco con extrapolación. En este modo actúa p0453.

Rel. a bit 21 (tolerancia de marca cero):
- Con bit = 1 se tolera una única distancia entre marcas cero errónea. En caso de fallo, no aparece el fallo F3x100/F3x101, sino la alarma A3x400/A3x401.

Rel. a bit 22 (adaptación posición del rotor):
- Con bit = 1 se corrige automáticamente la posición del rotor. La velocidad de corrección es de +/-1/4 impulso de encóder por diferencia entre marcas cero.

Rel. a bit 23 (desactivar conmutación con marca cero):
- Este bit sólo debe ajustarse con encóders no calibrados.

Rel. a bit 24 (conmutación con marca cero seleccionada):
- Con bit = 1 se corrige la posición de conmutación mediante una marca cero seleccionada.

Rel. a bit 25 (desconectar la alimentación del encóder al estacionar):
- Con bit = 1 se desconecta la alimentación del encóder al estacionar (0 V).
- Con bit = 0 la alimentación del encóder al estacionar no se desconecta, sino que se reduce de 24 V a 5 V.

Rel. a bit 27 (extrapolar valores de posición):
- Con bit = 1 se activa la extrapolación de los valores de posición.

Rel. a bit 28 (corrección cúbica):
- Con bit = 1 se activa la corrección cúbica para pista A/B senoidal.

Rel. a bit 29 (corrección de fase):
- Con bit = 1 se activa la corrección de fase para pista A/B senoidal.

Rel. a bit 30 (corrección de amplitud):
- Con bit = 1 se activa la corrección de amplitud para pista A/B senoidal.

Rel. a bit 31 (corrección de offset):
- Con bit = 1 se activa la corrección de offset para pista A/B senoidal.

p0431[0...n] Offset de ángulo de conmutación / Offset_áng_conm

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -180.00 [°]	**Máx.** 180.00 [°]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [°]

Descripción: Ajusta el offset del ángulo de conmutación.

Dependencia: Este valor se considera en r0094.
Ver también: r0094, r1778

Precaución: Al realizar una actualización de firmware de V2.3 a V2.4 o superior, el valor debe reducirse 60° si se cumple cada una de las siguientes condiciones:
- El motor es un motor síncrono (p0300 = 2, 2xx, 4, 4xx).
- El encóder es un resólver (p0404.23 = 1).
- El valor real de la velocidad está invertido (p0410.0 = 1).

Atención: Por regla general, el offset de ángulo de conmutación no puede ser adoptado por otros sistemas de accionamiento. En SIMODRIVE 611 digital y SIMODRIVE 611 universal, el offset determinado tiene diferente signo que en SINAMICS (p0431 (SINAMICS) = -p1016 (SIMODRIVE)).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Offset del ángulo de conmutación: diferencia angular entre la posición eléctrica del encóder y el vector flujo.
Con p0404.5 = 1 (pista C/D) es aplicable:
El offset angular en p0431 tiene efecto sobre pista A/B, marca cero y pista C/D.
Con p0404.6 = 1 (sensor Hall) es aplicable:
El offset angular en p0431 tiene efecto sobre pista A/B y marca cero.

p0432[0...n] Factor reducción Vueltas del encóder / Fac_reduc Vuel_enc

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	10000	1

Descripción: Ajusta las vueltas del encóder para el factor de reducción de la evaluación de encóder.
El factor de reducción representa la relación entre el eje del encóder y el eje del motor (en caso de encóder en motor) o entre el eje del encóder y la carga. respectivamente.

Dependencia: Este parámetro sólo es ajustable para p0402 = 9999.
Ver también: p0402, p0410, p0433

Nota: Factores de reducción negativos se implementan con p0410.

p0433[0...n] Factor reducción Vueltas motor/carga / Fac_reduc Vuel_mot

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	10000	1

Descripción: Ajusta las vueltas del motor o carga para el factor de reducción de la evaluación de encóder.
El factor de reducción representa la relación entre el eje del encóder y el eje del motor (en caso de encóder en motor) o entre el eje del encóder y la carga. respectivamente.

Dependencia: Este parámetro sólo es ajustable para p0402 = 9999.
Ver también: p0402, p0410, p0432

Nota: Factores de reducción negativos se implementan con p0410.

p0434[0...n] Encóder SSI Bit error / Enc SSI Bit error

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Ajusta la posición y nivel del bit de error en el protocolo SSI.

Atención: El bit sólo debe posicionarse en el protocolo SSI antes (p0446) o después (p0448) del valor absoluto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Valor = dcba:
ba: Posición del bit de error en el protocolo (0 ... 63).
c: Nivel (0: nivel Low, 1: nivel High).
d: Estado de la evaluación (0: Des, 1: Con 1 bit de error, 2: Con 2 bits de error ... 9: Con 9 bits de error).
En caso de haber varios bits de error es aplicable:
- Se ocupa la posición indicada en ba y el resto de bits de forma ascendente.
- El nivel ajustado en c sirve para todos los bits de error.
Ejemplo:
p0434 = 1013
--> La evaluación está conectada y el bit de error está en la posición 13 con nivel Low.
p0434 = 1113
--> La evaluación está conectada y el bit de error está en la posición 13 con nivel High.

p0435[0...n] Encóder SSI Bit de alarma / Enc SSI Bit alarm

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Ajusta la posición y nivel del bit de alarma en el protocolo SSI.
Atención: El bit sólo debe posicionarse en el protocolo SSI antes (p0446) o después (p0448) del valor absoluto.
Nota: Valor = dcba:
ba: Posición del bit de alarma en el protocolo (0 ... 63).
c: Nivel (0: nivel Low, 1: nivel High).
d: Estado de la evaluación (0: Des, 1: Con).
Ejemplo:
p0435 = 1014
--> La evaluación está conectada y el bit de alarma está en la posición 14 con nivel Low.
p0435 = 1114
--> La evaluación está conectada y el bit de alarma está en la posición 14 con nivel High.

p0436[0...n] Encóder SSI Bit de paridad / Enc SSI Bit parid

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Ajusta la posición y paridad del bit de paridad en el protocolo SSI.
Atención: El bit sólo debe posicionarse en el protocolo SSI antes (p0446) o después (p0448) del valor absoluto.
Nota: Valor = dcba:
ba: Posición del bit de paridad en el protocolo (0 ... 63).
c: Paridad (0: par, 1: impar).
d: Estado de la evaluación (0: Des, 1: Con).
Ejemplo:
p0436 = 1015
--> La evaluación está conectada y el bit de paridad está en la posición 15 con paridad par.
p0436 = 1115
--> La evaluación está conectada y el bit de paridad está en la posición 15 con paridad impar.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0437[0...n] Configuración avanzada de Sensor Module / Conf. avanz. SM

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración avanzada del Sensor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Registrador datos	Sí	No	-
01	Detección de flanco de marca cero	Sí	No	-
02	Corrección Posición real XIST1	Sí	No	-
04	Evaluación de flanco Bit 0	Sí	No	-
05	Evaluación de flanco Bit 1	Sí	No	-
06	Congelar velocidad real en caso de fallo dn/dt	Sí	No	-
07	Acumular impulsos de encóder no corregidos	Sí	No	-
11	Tratamiento de fallos según PROFIdrive	Sí	No	-
12	Activar avisos adicionales	Sí	No	-
26	Deselección de vigilancia de pista	Sí	No	-
28	Encóder lineal EnDat Vigilancia incremental/absoluta	Sí	No	-
29	Encóder EnDat Inicialización con mayor precisión	Sí	No	-
31	Vigilancias de pista analógicas unipolares	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0430, r0459

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 00:

Con el registrador de datos activado (Trace), en caso de fallo se registran datos con antecedentes y repercusiones, y se guardan en archivos en la memoria no volátil. Estos datos están disponibles para su evaluación por parte de expertos.

Rel. a bit 01:

Si bit = 0, la marca cero se evalúa a través de una operación lógica Y de las pistas A y B y de la marca cero.

Si bit = 1, la marca cero se evalúa en función de la detección del sentido de giro. Con sentido de giro positivo, se tiene en cuenta el flanco positivo de la marca cero; con sentido de giro negativo, se tiene en cuenta el flanco negativo de la marca cero.

Rel. a bit 02:

Si el bit está activado, se efectúa una corrección del número de impulsos si la desviación es inferior a la banda de tolerancia para la marca cero (p4681, p4682). De lo contrario, se activa el fallo de encóder F3x131.

Rel. a bits 04 y 05:

El hardware actual soporta solamente la evaluación de señales 1 ó 4 veces.

Bit 5/4 = 0/0: Cuádruple evaluación de señales por periodo.

Bit 5/4 = 1/0: Ajuste no permitido.

Bit 5/4 = 0/1: Evaluación sencilla de señales por periodo.

Bit 5/4 = 1/1: Ajuste no permitido.

Rel. a bit 06:

Si la función está activada, cuando responde la vigilancia dn/dt se congela la velocidad real durante dos ciclos del regulador de intensidad. La posición del rotor se sigue integrando. Una vez transcurrido ese tiempo, se vuelve a habilitar el valor actual.

Rel. a bit 07:

Si el bit está seteado, los impulsos de encóder no corregidos se suman a p4688 en la marca cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rel. a bit 11:

Si el bit está activado, el Sensor Module comprueba en una base de tiempos determinada si todavía persiste la causa del error. De esta forma el Sensor Module puede pasar automáticamente del estado de error al estado operativo y entregar valores reales válidos. Los errores se siguen visualizando hasta que son confirmados por el usuario.

Rel. a bit 12:

Para un diagnóstico de fallos ampliado es posible activar más avisos de fallo.

Rel. a bit 20:

Si el bit está seteado, es posible ajustar el ancho de banda de los filtros analógicos para SMx10 (resólver) y SMx20 (encóder sen/cos) a través del parámetro p4660.

Rel. a bit 26:

Con el bit seteado, la vigilancia de pista se desactiva en los encóders de señal rectangular aunque esté seleccionada en p0405.2.

Rel. a bit 28:

Vigilancia de la diferencia entre las posiciones incremental y absoluta en encóders lineales.

Rel. a bit 29:

Si está activado el bit, la inicialización del encóder EnDat se realiza por debajo de una velocidad de giro determinada y, por ello, con mayor precisión. Si se solicita una inicialización con una velocidad de giro mayor, se emite el fallo F31151, F32151 o F33151.

Rel. a bit 31:

Si la vigilancia está activada, los niveles de cada una de las señales de pista y las señales de pista invertidas correspondientes se vigilan por separado.

p0437[0...n] Configuración avanzada de Sensor Module / Conf. avanz. SM

ENCODER (EncLineal), SERVO (Lin)

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración avanzada del Sensor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Registrador datos	Sí	No	-
01	Detección de flanco de marca cero	Sí	No	-
02	Corrección Posición real XIST1	Sí	No	-
04	Evaluación de flanco Bit 0	Sí	No	-
05	Evaluación de flanco Bit 1	Sí	No	-
06	Congelar velocidad real en caso de fallo dn/dt	Sí	No	-
07	Acumular impulsos de encóder no corregidos	Sí	No	-
11	Tratamiento de fallos según PROFIdrive	Sí	No	-
12	Activar avisos adicionales	Sí	No	-
26	Deselección de vigilancia de pista	Sí	No	-
28	Encóder lineal EnDat Vigilancia incremental/absoluta	Sí	No	-
29	Encóder EnDat Inicialización con mayor precisión	Sí	No	-
31	Vigilancias de pista analógicas unipolares	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0430, r0459

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 00:

Con el registrador de datos activado (Trace), en caso de fallo se registran datos con antecedentes y repercusiones, y se guardan en archivos en la memoria no volátil. Estos datos están disponibles para su evaluación por parte de expertos.

Rel. a bit 01:

Si bit = 0, la marca cero se evalúa a través de una operación lógica Y de las pistas A y B y de la marca cero.

Si bit = 1, la marca cero se evalúa en función de la detección del sentido. Con sentido positivo, se tiene en cuenta el flanco positivo de la marca cero; con sentido negativo, se tiene en cuenta el flanco negativo de la marca cero.

Rel. a bit 02:

Si el bit está activado, se efectúa una corrección del número de impulsos si la desviación es inferior a la banda de tolerancia para la marca cero (p4681, p4682). De lo contrario, se activa el fallo de encóder F3x131.

Rel. a bits 04 y 05:

Bit 5/4 = 0/0: Cuádruple evaluación de señales por periodo.

Bit 5/4 = 1/0: Cuádruple evaluación de señales por periodo.

Bit 5/4 = 0/1: Evaluación sencilla de señales por periodo.

Bit 5/4 = 1/1: Ajuste no permitido.

Rel. a bit 06:

Si la función está activada, cuando responde la vigilancia dn/dt se congela internamente la velocidad lineal real durante dos ciclos del regulador de intensidad. La posición del rotor se sigue integrando. Una vez transcurrido ese tiempo, se vuelve a habilitar el valor actual.

Rel. a bit 07:

Si el bit está seteado, se acumulan los impulsos de encóder detectados como erróneos entre dos marcas cero (p4688).

Rel. a bit 29:

Si está activado el bit, la inicialización del encóder EnDat se realiza por debajo de una velocidad determinada y, por ello, con mayor precisión. Si se solicita una inicialización con una velocidad mayor, se emite el fallo F31151, F32151 o F33151.

Rel. a bit 31:

Si la vigilancia está activada, los niveles de cada una de las señales de pista y las señales de pista invertidas correspondientes se vigilan por separado.

p0438[0...n] Tiempo de filtro de encóder rectangular / T_filtr encóder

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [µs]	100.00 [µs]	0.64 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro del encóder rectangular.

El hardware del encóder rectangular sólo admite los siguientes valores:

0: Sin filtrado

0.04 µs

0.64 µs

2.56 µs

10.24 µs

20.48 µs

Dependencia: Ver también: r0452

Atención: Si se ajusta un tiempo de filtro demasiado grande, pueden suprimirse las señales de pista A/B/R y emitirse los avisos correspondientes.

Nota: El tiempo de filtro ajustable adecuado depende del número de impulsos y de la velocidad de giro máxima del encóder de señal rectangular.

Si se indica un valor distinto a los indicados, el tiempo de filtro se corrige automáticamente al valor más cercano. En este caso, no se emite ningún aviso.

El tiempo de filtro activo se muestra en r0452.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0439[0...n] Encóder Tiempo de arranque / Enc t arranque

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	65535 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de arranque del encóder.

Tras este período de tiempo, el encóder suministra señales de pista estables.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

p0440[0...n] Encóder Copiar número de serie / Enc Nº serie cop

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Copiar a p0441 ... p0445 el número de serie actual del encóder asociado a este juego de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS).

Ejemplo:

Con p0440[0] = 1 se copia a p0441[0] ... p0445[0] el número de serie de encóder asociado al EDS0.

Valor:
0: Ninguna acción
1: Adoptar número de serie

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464, p1990

Nota: En encóders con número de serie se monitorea un posible cambio del mismo para solicitar la adaptación del valor ángulo de conmutación o, en sistemas de medida directos, con información de valor absoluto la recalibración de éste. Con p0440 puede adoptarse el número de serie, que entonces se usa para el monitoreo.

Una operación de copia se inicia automáticamente en los casos siguientes:

1.) En puesta en marcha de motores 1FT6, 1FK6, 1FK7.

2.) Al escribir en p0431.

3.) Con p1990 = 1.

Al final de la operación de copia se ajusta automáticamente p0440 = 0.

Para su aplicación permanente, los datos copiados deberán guardarse de forma no volátil (p0977).

p0441[0...n] Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 1 / Enc PeM Nº serie1

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Número de serie del encóder en la puesta en marcha, 1ª parte

Dependencia: Ver también: p0440, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Ver también: F07414

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0442[0...n] Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 2 / Enc PeM Nº serie2

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(4)	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Número de serie del encóder en la puesta en marcha, 2ª parte

Dependencia: Ver también: p0440, p0441, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464
Ver también: F07414

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

p0443[0...n] Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 3 / Enc PeM Nº serie3

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(4)	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Número de serie del encóder en la puesta en marcha, 3ª parte

Dependencia: Ver también: p0440, p0441, p0442, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464
Ver también: F07414

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

p0444[0...n] Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 4 / Enc PeM Nº serie4

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(4)	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Número de serie del encóder en la puesta en marcha, 4ª parte

Dependencia: Ver también: p0440, p0441, p0442, p0443, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464
Ver también: F07414

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

p0445[0...n] Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 5 / Enc PeM Nº serie5

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(4)	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Número de serie del encóder en la puesta en marcha, 5ª parte

Dependencia: Ver también: p0440, p0441, p0442, p0443, p0444, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464
Ver también: F07414

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0446[0...n] Encóder SSI Nº bits antes de valor absoluto / Enc SSI Bit antes

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Ajusta el número de bits que hay antes del valor absoluto en el protocolo SSI.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: En estos bits pueden posicionarse p. ej. bit de error, bit de alarma o bit de paridad.

p0447[0...n] Encóder SSI Nº bits valor absoluto / Enc SSI Bit valor

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	25

Descripción: Ajusta el número de bits para el valor absoluto en el protocolo SSI.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

p0448[0...n] Encóder SSI Nº bits tras valor absoluto / Enc SSI Bit tras

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Ajusta el número de bits que hay tras el valor absoluto en el protocolo SSI.

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: En estos bits pueden posicionarse p. ej. bit de error, bit de alarma o bit de paridad.

p0449[0...n] Encóder SSI Nº bits de relleno / Enc SSI Bits rell

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	1

Descripción: Ajusta el número de bits de relleno que hay en el protocolo SSI en caso de transferencia doble de valor absoluto.

Dependencia: Ver también: p0429

Precaución: En encóders de lista (p0400) este parámetro se predetermina automáticamente. Si se selecciona un encóder de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0400.

Nota: Este parámetro sólo tiene importancia con p0429.2 = 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0451[0...2] Factor de ángulo de conmutación / Encóder fac_conmut

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4710
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la relación entre la posición polar eléctrica y la mecánica.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

r0452 Encóder rectagular Tiempo de filtro Visualización / Enc t_filtr Vis

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descripción: Visualiza el tiempo de filtro activo del encóder rectangular.
El tiempo de filtro se ajusta con p0438.

Dependencia: Ver también: p0438

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

r0452[0...2] Encóder rectagular Tiempo de filtro Visualización / Enc t_filtr Vis

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descripción: Visualiza el tiempo de filtro activo del encóder rectangular.
El tiempo de filtro se ajusta con p0438.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0438

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

p0453[0...n] Evaluación encóder Tiempo de medida velocidad cero / Eval enc n 0 t_med

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.10 [ms]	10000.00 [ms]	1000.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de medida para la evaluación de la velocidad cero.
Si durante ese tiempo no se detectan impulsos de la pista A/B, se emite el valor real de velocidad = 0.

Dependencia: Ver también: r0452

Nota: Esta función es necesaria para motores de baja velocidad, para poder emitir correctamente velocidades reales cercanas a cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0455 Configuración de encóder reconocida / Encder Config. act

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la configuración del encóder detectada.
Para ello se requiere asistencia automática por parte del encóder (p. ej. encóder con interfaz EnDat).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Encóder lineal	Sí	No	-
01	Encóder absoluto	Sí	No	-
02	Encóder multivuelt	Sí	No	-
03	Pista A/B rectang	Sí	No	-
04	Pista A/B senoidal	Sí	No	-
05	Pista C/D	Sí	No	-
06	Sensor Hall	Sí	No	-
08	Encóder EnDat	Sí	No	-
09	Encóder SSI	Sí	No	-
10	Encóder DRIVE-CLiQ	Sí	No	-
11	Encóder digital	Sí	No	-
12	Marca cero equidistante	Sí	No	-
13	Marca cero irregular	Sí	No	-
14	Marca cero (MC) codificada	Sí	No	-
15	Conmutación con marca cero (no ASM)	Sí	No	-
16	Aceleración	Sí	No	-
17	Pista A/B analóg	Sí	No	-
20	Nivel tensión 5 V	Sí	No	-
21	Nivel tensión 24 V	Sí	No	-
22	Remote Sense (sólo SMC30)	Sí	No	-
23	Excitac. resólver	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0404

Nota: MC: Marca cero
El parámetro sirve sólo para diagnóstico.
En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.
Rel. a bit 20, 21 (nivel de tensión 5 V, nivel de tensión 24 V):
El nivel de tensión no puede detectarse. Por tanto, estos bits son siempre 0.

r0455[0...2] Configuración de encóder reconocida / Encder Config. act

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la configuración del encóder detectada.
Para ello se requiere asistencia automática por parte del encóder (p. ej. encóder con interfaz EnDat).

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Encóder lineal	Sí	No	-
01	Encóder absoluto	Sí	No	-
02	Encóder multivuelt	Sí	No	-
03	Pista A/B rectang	Sí	No	-
04	Pista A/B senoidal	Sí	No	-
05	Pista C/D	Sí	No	-
06	Sensor Hall	Sí	No	-
08	Encóder EnDat	Sí	No	-
09	Encóder SSI	Sí	No	-
10	Encóder DRIVE-CLiQ	Sí	No	-
11	Encóder digital	Sí	No	-
12	Marca cero equidistante	Sí	No	-
13	Marca cero irregular	Sí	No	-
14	Marca cero (MC) codificada	Sí	No	-
15	Conmutación con marca cero (no ASM)	Sí	No	-
16	Aceleración	Sí	No	-
17	Pista A/B analóg	Sí	No	-
20	Nivel tensión 5 V	Sí	No	-
21	Nivel tensión 24 V	Sí	No	-
22	Remote Sense (sólo SMC30)	Sí	No	-
23	Excitac. resólver	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0404

Nota: MC: Marca cero

El parámetro sirve sólo para diagnóstico.

En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 20, 21 (nivel de tensión 5 V, nivel de tensión 24 V):

El nivel de tensión no puede detectarse. Por tanto, estos bits son siempre 0.

r0456 Configuración de encóder soportada / Encder Config. sop

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Incluye la configuración de encóder soportada por el Sensor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Encóder lineal	Sí	No	-
01	Encóder absoluto	Sí	No	-
02	Encóder multivuelt	Sí	No	-
03	Pista A/B rectang	Sí	No	-
04	Pista A/B senoidal	Sí	No	-
05	Pista C/D	Sí	No	-
06	Sensor Hall	Sí	No	-
08	Encóder EnDat	Sí	No	-
09	Encóder SSI	Sí	No	-
10	Encóder DRIVE-CLiQ	Sí	No	-
11	Encóder digital	Sí	No	-
12	Marca cero equidistante	Sí	No	-
13	Marca cero irregular	Sí	No	-
14	Marca cero (MC) codificada	Sí	No	-
15	Conmutación con marca cero (no ASM)	Sí	No	-
16	Aceleración	Sí	No	-
17	Pista A/B analóg	Sí	No	-
20	Nivel tensión 5 V	Sí	No	-
21	Nivel tensión 24 V	Sí	No	-
22	Remote Sense (sólo SMC30)	Sí	No	-
23	Excitac. resólver	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0404

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: MC: Marca cero
El parámetro sirve sólo para diagnóstico.
En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

r0456[0...2] Configuración de encóder soportada / Encder Config. sop

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Incluye la configuración de encóder soportada por el Sensor Module.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Encóder lineal	Sí	No	-
01	Encóder absoluto	Sí	No	-
02	Encóder multivuelt	Sí	No	-
03	Pista A/B rectang	Sí	No	-
04	Pista A/B senoidal	Sí	No	-
05	Pista C/D	Sí	No	-
06	Sensor Hall	Sí	No	-
08	Encóder EnDat	Sí	No	-
09	Encóder SSI	Sí	No	-
10	Encóder DRIVE-CLiQ	Sí	No	-
11	Encóder digital	Sí	No	-
12	Marca cero equidistante	Sí	No	-
13	Marca cero irregular	Sí	No	-
14	Marca cero (MC) codificada	Sí	No	-
15	Conmutación con marca cero (no ASM)	Sí	No	-
16	Aceleración	Sí	No	-
17	Pista A/B analóg	Sí	No	-
20	Nivel tensión 5 V	Sí	No	-
21	Nivel tensión 24 V	Sí	No	-
22	Remote Sense (sólo SMC30)	Sí	No	-
23	Excitac. resólver	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0404

Nota: MC: Marca cero
El parámetro sirve sólo para diagnóstico.
En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

r0458 Sensor Module Propiedades / SM Características

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las características soportadas por el Sensor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	00	Datos encóder existentes	Sí	No	-
	01	Datos motor existentes	Sí	No	-
	02	Conexión Sensor de temperatura disponible	Sí	No	-
	03	Conexión para PTC en motor con DRIVE-CLiQ disponible adicion.	Sí	No	-
	04	Temperatura en módulo existente	Sí	No	-
	05	Encóder absoluto p0408 y p0421 no potencias de dos	Sí	No	-
	06	Sensor Module permite estacionar/desestacionar	Sí	No	-
	07	Sensor Hall combinable con inversión de valor real	Sí	No	-
	08	Posibilidad evaluación a través de varios canales temperatura	Sí	No	-
	09	Error de encóder presente diferenciado	Sí	No	-
	10	Diagnóstico de velocidad en el Sensor Module	Sí	No	-
	11	Configuración posible sin estado Estacionar	Sí	No	-
	12	Funciones avanzadas disponibles	Sí	No	-
	13	Tratamiento avanzado de errores de encóder	Sí	No	-
	14	Existe información monovuelta/multivuelta ampliada	Sí	No	-
	15	Existen valores de evaluación	Sí	No	-
	16	Identificación de posición polar	Sí	No	-
	17	Burst-Oversampling	Sí	No	-
	18	Oversampling continuo	Sí	No	-
	19	Detección de posición real Safety	Sí	No	-
	20	Cálculo avanzado de velocidad presente (sólo SMC30)	Sí	No	-
	21	Toleran marca cero	Sí	No	-
	22	Pos. rotor Adapt.	Sí	No	-
	23	Conmutación con marca cero deseleccionable	Sí	No	-
	24	Conmutación con marca cero seleccionada	Sí	No	-
	25	Se soporta la desconexión de alimentación encóder al estacionar	Sí	No	-
	26	Estacionamiento con evaluación de temperatura	Sí	No	-
	27	Extrapolación del valor de posición SSI	Sí	No	-
	28	Corrección cúbica	Sí	No	-
	29	Corrección de fase	Sí	No	-
	30	Corrección de amplitud	Sí	No	-
	31	Correc. offset	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0437, p0600, p0601

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 11:

si la propiedad está activada pueden modificarse los parámetros siguientes sin que el valor real en la interfaz de encóder deje de ser válido (estado r0481.14 = 1 "Encóder estacionado activo"):

p0314, p0315, p0430, p0431, p0441, p0442, p0443, p0444, p0445

Rel. a bit 12:

Las funciones avanzadas se pueden configurar con p0437.

Rel. a bit 13:

Los fallos de encóder pueden confirmarse mediante Gn_STW.15.

Rel. a bit 14:

Sólo para uso en Siemens.

Rel. a bit 23:

Si la propiedad está activada, la conmutación con marca cero puede deseleccionarse mediante p0430.23.

Rel. a bit 24:

Si la propiedad está activada, es posible efectuar la conmutación a la marca cero seleccionada.

r0458 Sensor Module Propiedades / SM Características

ENCODER (EncLineal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las características soportadas por el Sensor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Datos encóder existentes	Sí	No	-
01	Datos motor existentes	Sí	No	-
02	Conexión Sensor de temperatura disponible	Sí	No	-
03	Conexión para PTC en motor con DRIVE-CLiQ disponible adicion.	Sí	No	-
04	Temperatura en módulo existente	Sí	No	-
05	Encóder absoluto p0408 y p0421 no potencias de dos	Sí	No	-
06	Sensor Module permite estacionar/desestacionar	Sí	No	-
07	Sensor Hall combinable con inversión de valor real	Sí	No	-
08	Posibilidad evaluación a través de varios canales temperatura	Sí	No	-
09	Error de encóder presente diferenciado	Sí	No	-
10	Diagnóstico de velocidad en Sensor Module	Sí	No	-
11	Configuración posible sin estado Estacionar	Sí	No	-
12	Funciones avanzadas disponibles	Sí	No	-
13	Tratamiento avanzado de errores de encóder	Sí	No	-
14	Existe información monovuelta/multivuelta ampliada	Sí	No	-
15	Existen valores de evaluación	Sí	No	-
16	Identificación de posición polar	Sí	No	-
17	Burst-Oversampling	Sí	No	-
18	Oversampling continuo	Sí	No	-
19	Detección de posición real Safety	Sí	No	-
20	Cálculo avanzado de velocidad presente (sólo SMC30)	Sí	No	-
21	Toleran marca cero	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

22	Pos. rotor Adapt.	Sí	No	-
23	Conmutación con marca cero deseleccionable	Sí	No	-
24	Conmutación con marca cero seleccionada	Sí	No	-
25	Se soporta la desconexión de alimentación encóder al estacionar	Sí	No	-
26	Estacionamiento con evaluación de temperatura	Sí	No	-
27	Extrapolación del valor de posición SSI	Sí	No	-
28	Corrección cúbica	Sí	No	-
29	Corrección de fase	Sí	No	-
30	Corrección de amplitud	Sí	No	-
31	Correc. offset	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0437, p0600, p0601

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 11:

si la propiedad está activada pueden modificarse los parámetros siguientes sin que el valor real en la interfaz de encóder deje de ser válido (estado r0481.14 = 1 "Encóder estacionado activo"):

p0314, p0315, p0430, p0431, p0441, p0442, p0443, p0444, p0445

Rel. a bit 12:

Las funciones avanzadas se pueden configurar con p0437.

Rel. a bit 13:

Los fallos de encóder pueden confirmarse mediante Gn_STW.15.

Rel. a bit 14:

Sólo para uso en Siemens.

Rel. a bit 23:

Si la propiedad está activada, la conmutación con marca cero puede deseleccionarse mediante p0430.23.

Rel. a bit 24:

Si la propiedad está activada, es posible efectuar la conmutación a la marca cero seleccionada.

r0458[0...2] Sensor Module Propiedades / SM Características

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las características soportadas por el Sensor Module.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Datos encóder existentes	Sí	No	-
01	Datos motor existentes	Sí	No	-
02	Conexión Sensor de temperatura disponible	Sí	No	-
03	Conexión para PTC en motor con DRIVE-CLiQ disponible adicion.	Sí	No	-
04	Temperatura en módulo existente	Sí	No	-
05	Encóder absoluto p0408 y p0421 no potencias de dos	Sí	No	-
06	Sensor Module permite estacionar/desestacionar	Sí	No	-
07	Sensor Hall combinable con inversión de valor real	Sí	No	-
08	Posibilidad evaluación a través de varios canales temperatura	Sí	No	-
09	Error de encóder presente diferenciado	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

10	Diagnóstico de velocidad en el Sensor Module	Sí	No	-
11	Configuración posible sin estado Estacionar	Sí	No	-
12	Funciones avanzadas disponibles	Sí	No	-
13	Tratamiento avanzado de errores de encóder	Sí	No	-
14	Existe información monovuelta/multivuelta ampliada	Sí	No	-
15	Existen valores de evaluación	Sí	No	-
16	Identificación de posición polar	Sí	No	-
17	Burst-Oversampling	Sí	No	-
18	Oversampling continuo	Sí	No	-
19	Detección de posición real Safety	Sí	No	-
20	Cálculo avanzado de velocidad presente (sólo SMC30)	Sí	No	-
21	Toleran marca cero	Sí	No	-
22	Pos. rotor Adapt.	Sí	No	-
23	Conmutación con marca cero deseleccionable	Sí	No	-
24	Conmutación con marca cero seleccionada	Sí	No	-
25	Se soporta la desconexión de alimentación encóder al estacionar	Sí	No	-
26	Estacionamiento con evaluación de temperatura	Sí	No	-
27	Extrapolación del valor de posición SSI	Sí	No	-
28	Corrección cúbica	Sí	No	-
29	Corrección de fase	Sí	No	-
30	Corrección de amplitud	Sí	No	-
31	Correc. offset	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0437, p0600, p0601

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 11:

si la propiedad está activada pueden modificarse los parámetros siguientes sin que el valor real en la interfaz de encóder deje de ser válido (estado r0481.14 = 1 "Encóder estacionado activo"):

p0314, p0315, p0430, p0431, p0441, p0442, p0443, p0444, p0445

Rel. a bit 12:

Las funciones avanzadas se pueden configurar con p0437.

Rel. a bit 13:

Los fallos de encóder pueden confirmarse mediante Gn_STW.15.

Rel. a bit 14:

Sólo para uso en Siemens.

Rel. a bit 23:

Si la propiedad está activada, la conmutación con marca cero puede deseleccionarse mediante p0430.23.

Rel. a bit 24:

Si la propiedad está activada, es posible efectuar la conmutación a la marca cero seleccionada.

r0458[0...2] Sensor Module Propiedades / SM Características

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las características soportadas por el Sensor Module.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Datos encóder existentes	Sí	No	-
01	Datos motor existentes	Sí	No	-
02	Conexión Sensor de temperatura disponible	Sí	No	-
03	Conexión para PTC en motor con DRIVE-CLiQ disponible adicion.	Sí	No	-
04	Temperatura en módulo existente	Sí	No	-
05	Encóder absoluto p0408 y p0421 no potencias de dos	Sí	No	-
06	Sensor Module permite estacionar/desestacionar	Sí	No	-
07	Sensor Hall combinable con inversión de valor real	Sí	No	-
08	Posibilidad evaluación a través de varios canales temperatura	Sí	No	-
09	Error de encóder presente diferenciado	Sí	No	-
10	Diagnóstico de velocidad en Sensor Module	Sí	No	-
11	Configuración posible sin estado Estacionar	Sí	No	-
12	Funciones avanzadas disponibles	Sí	No	-
13	Tratamiento avanzado de errores de encóder	Sí	No	-
14	Existe información monovuelta/multivuelta ampliada	Sí	No	-
15	Existen valores de evaluación	Sí	No	-
16	Identificación de posición polar	Sí	No	-
17	Burst-Oversampling	Sí	No	-
18	Oversampling continuo	Sí	No	-
19	Detección de posición real Safety	Sí	No	-
20	Cálculo avanzado de velocidad presente (sólo SMC30)	Sí	No	-
21	Toleran marca cero	Sí	No	-
22	Pos. rotor Adapt.	Sí	No	-
23	Conmutación con marca cero deseleccionable	Sí	No	-
24	Conmutación con marca cero seleccionada	Sí	No	-
25	Se soporta la desconexión de alimentación encóder al estacionar	Sí	No	-
26	Estacionamiento con evaluación de temperatura	Sí	No	-
27	Extrapolación del valor de posición SSI	Sí	No	-
28	Corrección cúbica	Sí	No	-
29	Corrección de fase	Sí	No	-
30	Corrección de amplitud	Sí	No	-
31	Correc. offset	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0437, p0600, p0601

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 11:

si la propiedad está activada pueden modificarse los parámetros siguientes sin que el valor real en la interfaz de encóder deje de ser válido (estado r0481.14 = 1 "Encóder estacionado activo"):

p0314, p0315, p0430, p0431, p0441, p0442, p0443, p0444, p0445

Rel. a bit 12:

Las funciones avanzadas se pueden configurar con p0437.

Rel. a bit 13:

Los fallos de encóder pueden confirmarse mediante Gn_STW.15.

Rel. a bit 14:

Sólo para uso en Siemens.

Rel. a bit 23:

Si la propiedad está activada, la conmutación con marca cero puede deseleccionarse mediante p0430.23.

Rel. a bit 24:

Si la propiedad está activada, es posible efectuar la conmutación a la marca cero seleccionada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0459 Propiedades avanzadas de Sensor Module / Propied avanz SM

ENCODER

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las propiedades avanzadas admitidas por el Sensor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Registrador datos	Sí	No	-
01	Detección de flanco de marca cero	Sí	No	-
02	Corrección Posición real XIST1	Sí	No	-
04	Evaluación de flanco Bit 0	Sí	No	-
05	Evaluación de flanco Bit 1	Sí	No	-
06	Congelar velocidad real en caso de fallo dn/dt	Sí	No	-
07	Acumular impulsos de encóder no corregidos	Sí	No	-
09	Soporte función p0426, p0439	Sí	No	-
10	Interfaz de impulso/sentido	Sí	No	-
11	Tratamiento de fallos según PROFIdrive	Sí	No	-
12	Activar avisos adicionales	Sí	No	-
14	Funcionalidad de cabezal	Sí	No	-
25	Comprobación de parámetros Factor de desplazamiento Gx_XIST2	Sí	No	-
26	Deselección de vigilancia de pista	Sí	No	-
28	Encóder lineal EnDat Vigilancia incremental/absoluta	Sí	No	-
29	Encóder EnDat Inicialización con mayor precisión	Sí	No	-
31	Vigilancias de pista analógicas unipolares	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0437

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.
Rel. a bit 09:
Se ha modificado el parámetro p0426 o p0439. El Sensor Module conectado no admite estas funciones.

r0459 Propiedades avanzadas de Sensor Module / Propied avanz SM

ENCODER (EncLineal)

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las propiedades avanzadas admitidas por el Sensor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Registrador datos	Sí	No	-
01	Detección de flanco de marca cero	Sí	No	-
02	Corrección Posición real XIST1	Sí	No	-
04	Evaluación de flanco Bit 0	Sí	No	-
05	Evaluación de flanco Bit 1	Sí	No	-
06	Congelar velocidad lineal real en caso de fallo dn/dt	Sí	No	-
07	Acumular impulsos de encóder no corregidos	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

09	Soporte función p0426, p0439	Sí	No	-
10	Interfaz de impulso/sentido	Sí	No	-
11	Tratamiento de fallos según PROFIdrive	Sí	No	-
12	Activar avisos adicionales	Sí	No	-
14	Funcionalidad de cabezal	Sí	No	-
25	Comprobación de parámetros Factor de desplazamiento Gx_XIST2	Sí	No	-
26	Deselección de vigilancia de pista	Sí	No	-
28	Encóder lineal EnDat Vigilancia incremental/absoluta	Sí	No	-
29	Encóder EnDat Inicialización con mayor precisión	Sí	No	-
31	Vigilancias de pista analógicas unipolares	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0437

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 09:

Se ha modificado el parámetro p0426 o p0439. El Sensor Module conectado no admite estas funciones.

r0459[0...2] Propiedades avanzadas de Sensor Module / Propied avanz SM

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las propiedades avanzadas admitidas por el Sensor Module.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Registrador datos	Sí	No	-
01	Detección de flanco de marca cero	Sí	No	-
02	Corrección Posición real XIST1	Sí	No	-
04	Evaluación de flanco Bit 0	Sí	No	-
05	Evaluación de flanco Bit 1	Sí	No	-
06	Congelar velocidad real en caso de fallo dn/dt	Sí	No	-
07	Acumular impulsos de encóder no corregidos	Sí	No	-
09	Soporte función p0426, p0439	Sí	No	-
10	Interfaz de impulso/sentido	Sí	No	-
11	Tratamiento de fallos según PROFIdrive	Sí	No	-
12	Activar avisos adicionales	Sí	No	-
14	Funcionalidad de cabezal	Sí	No	-
25	Comprobación de parámetros Factor de desplazamiento Gx_XIST2	Sí	No	-
26	Deselección de vigilancia de pista	Sí	No	-
28	Encóder lineal EnDat Vigilancia incremental/absoluta	Sí	No	-
29	Encóder EnDat Inicialización con mayor precisión	Sí	No	-
31	Vigilancias de pista analógicas unipolares	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0437

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 09:

Se ha modificado el parámetro p0426 o p0439. El Sensor Module conectado no admite estas funciones.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0459[0...2] Propiedades avanzadas de Sensor Module / Propied avanz SM

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las propiedades avanzadas admitidas por el Sensor Module.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Registrador datos	Sí	No	-
01	Detección de flanco de marca cero	Sí	No	-
02	Corrección Posición real XIST1	Sí	No	-
04	Evaluación de flanco Bit 0	Sí	No	-
05	Evaluación de flanco Bit 1	Sí	No	-
06	Congelar velocidad lineal real en caso de fallo dn/dt	Sí	No	-
07	Acumular impulsos de encóder no corregidos	Sí	No	-
09	Soporte función p0426, p0439	Sí	No	-
10	Interfaz de impulso/sentido	Sí	No	-
11	Tratamiento de fallos según PROFIdrive	Sí	No	-
12	Activar avisos adicionales	Sí	No	-
14	Funcionalidad de cabezal	Sí	No	-
25	Comprobación de parámetros Factor de desplazamiento Gx_XIST2	Sí	No	-
26	Deselección de vigilancia de pista	Sí	No	-
28	Encóder lineal EnDat Vigilancia incremental/absoluta	Sí	No	-
29	Encóder EnDat Vigilancia de velocidad lineal en inicialización	Sí	No	-
31	Vigilancias de pista analógicas unipolares	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0437

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

Rel. a bit 09:

Se ha modificado el parámetro p0426 o p0439. El Sensor Module conectado no admite estas funciones.

r0460 Encóder Número de serie Parte 1 / Enc Nº serie1

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 1ª parte

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0461, r0462, r0463, r0464

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0460[0...2] Encóder Número de serie Parte 1 / Enc Nº serie1

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 1ª parte

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0461, r0462, r0463, r0464

r0461 Encóder Número de serie Parte 2 / Enc Nº serie2

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 2ª parte

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0462, r0463, r0464

r0461[0...2] Encóder Número de serie Parte 2 / Enc Nº serie2

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 2ª parte

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0462, r0463, r0464

r0462 Encóder Número de serie Parte 3 / Enc Nº serie3

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 3ª parte

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0463, r0464

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0462[0...2] Encóder Número de serie Parte 3 / Enc Nº serie3

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 3ª parte

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0463, r0464

r0463 Encóder Número de serie Parte 4 / Enc Nº serie4

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 4ª parte

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0464

r0463[0...2] Encóder Número de serie Parte 4 / Enc Nº serie4

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 4ª parte

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0464

r0464 Encóder Número de serie Parte 5 / Enc Nº serie5

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 5ª parte

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0464[0...2] Encóder Número de serie Parte 5 / Enc Nº serie5

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie actual del encóder correspondiente, 5ª parte

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463

r0465[0...27] Encóder 1 número de identificación/número de serie / Enc1 Nº_Id/Nº_ser

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de identificación/de serie del encóder 1.
Índice 0 = Primer carácter del número de identificación
...
Índice x = 20 hex (espacio) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 1 = 2F hex (barra) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 2 = 20 hex (espacio) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 3 = Primer carácter del número de serie
...
Índice y con contenido = Último carácter del número de serie

Dependencia: Ver también: r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Atención: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

Nota: Los distintos caracteres del número de identificación/número de serie existen codificados como caracteres ASCII.

r0466[0...27] Encóder 2 número de identificación/número de serie / Enc2 Nº_Id/Nº_ser

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de identificación/de serie del encóder 2.
Índice 0 = Primer carácter del número de identificación
...
Índice x = 20 hex (espacio) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 1 = 2F hex (barra) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 2 = 20 hex (espacio) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 3 = Primer carácter del número de serie
...
Índice y con contenido = Último carácter del número de serie

Dependencia: Ver también: r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Atención: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

Nota: Los distintos caracteres del número de identificación/número de serie existen codificados como caracteres ASCII.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0467[0...27] Encóder 3 número de identificación/número de serie / Enc3 Nº_Id/Nº_ser

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de identificación/de serie del encóder 3.
Índice 0 = Primer carácter del número de identificación
...
Índice x = 20 hex (espacio) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 1 = 2F hex (barra) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 2 = 20 hex (espacio) --> Separación entre el número de identificación y el número de serie
Índice x + 3 = Primer carácter del número de serie
...
Índice y con contenido = Último carácter del número de serie

Dependencia: Ver también: r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Atención: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

Nota: Los distintos caracteres del número de identificación/número de serie existen codificados como caracteres ASCII.

r0470 Valor de posición aproximada redundante Bits válidos / Bits válidos

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los bits válidos del valor de posición aproximada redundante.

Dependencia: Ver también: p9323, p9523

r0470[0...2] Valor de posición aproximada redundante Bits válidos / Bits válidos

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los bits válidos del valor de posición aproximada redundante.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p9323, p9523

r0471 Valor de posición aproximada redundante Bits de resolución fina / Bit fino

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de bits para la resolución fina del valor de posición aproximado redundante.

Dependencia: Ver también: p9324, p9524

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0471[0...2] Valor de posición aproximada redundante Bits de resolución fina / Bit fino

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de bits para la resolución fina del valor de posición aproximado redundante.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p9324, p9524

r0472 Valor de posición aproximada redundante Bits relevantes / Bits relevantes

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de bits relevantes para el valor de posición aproximada redundante.

r0472[0...2] Valor de posición aproximada redundante Bits relevantes / Bits relevantes

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de bits relevantes para el valor de posición aproximada redundante.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

r0474 Valor de posición aproximada redundante Configuración / Pos red Config

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la configuración del encóder para el valor de posición aproximada redundante.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Contador incremental	Sí	No	-
01	Encóder CRC Bit menos significativo primero	Sí	No	-
02	Valor posición aprox. redundante Bit más sign. alineado a izq.	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p9315, p9515

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0474[0...2] Valor de posición aproximada redundante Configuración / Pos red Config

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la configuración del encóder para el valor de posición aproximada redundante.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Contador incremental	Sí	No	-
01	Encóder CRC Bit menos significativo primero	Sí	No	-
02	Valor posición aprox. redundante Bit más sign. alineado a izq.	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p9315, p9515

r0475 Posición aproximada Gx_XIST1 Bit más significativo seguro / Gx_XIST1 MSB seg

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de bits para el bit más significativo (MSB) seguro de la posición aproximada de Gx_XIST1.

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit más significativo)

r0475[0...2] Posición aproximada Gx_XIST1 Bit más significativo seguro / Gx_XIST1 MSB seg

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de bits para el bit más significativo (MSB) seguro de la posición aproximada de Gx_XIST1.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit más significativo)

r0477 CO: Reductor de medida Diferencia de posición / Redmed Dif_pos

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la diferencia de posición antes del reductor de medida entre la desconexión y la conexión.

Dependencia: Ver también: F31501, F32501, F33501

Nota: Los incrementos se visualizan en el mismo formato que r0483. La diferencia de posición debe leerse en incrementos del encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0477[0...2] CO: Reductor de medida Diferencia de posición / Redmed Dif_pos

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la diferencia de posición antes del reductor de medida entre la desconexión y la conexión.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: F31501, F32501, F33501

Nota: Los incrementos se visualizan en el mismo formato que r0483. La diferencia de posición debe leerse en incrementos del encóder.

r0479 CO: Diagnóstico Valor real de encóder Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST1según PROFIdrive para fines de diagnóstico.
A diferencia de r0482, el valor se actualiza y representa con signo en cada ciclo base de DRIVE-CLiQ.

Precaución:
Tras el arranque o tras una conmutación del juego de datos, es posible que el nuevo valor en entradas de conector interconectadas con la salida de conector r0479 sólo esté disponible transcurridos unos 100 ms.
Motivo:
estas interconexiones se actualizan en tarea de fondo, a diferencia de las interconexiones con otras salidas de conector (p. ej., CO: r0482).
Si r0479 se lee acíclicamente (p. ej., por medio de la lista de experto), el valor está disponible de inmediato.

r0479[0...2] CO: Diagnóstico Valor real de encóder Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST1según PROFIdrive para fines de diagnóstico.
A diferencia de r0482, el valor se actualiza y representa con signo en cada ciclo base de DRIVE-CLiQ.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Precaución:
Tras el arranque o tras una conmutación del juego de datos, es posible que el nuevo valor en entradas de conector interconectadas con la salida de conector r0479 sólo esté disponible transcurridos unos 100 ms.
Motivo:
estas interconexiones se actualizan en tarea de fondo, a diferencia de las interconexiones con otras salidas de conector (p. ej., CO: r0482).
Si r0479 se lee acíclicamente (p. ej., por medio de la lista de experto), el valor está disponible de inmediato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0479 CO: TM41 Emulación de encóder Diagnóstico Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST1según PROFIdrive para fines de diagnóstico.
A diferencia de r0482, el valor se actualiza y representa con signo en cada ciclo base de DRIVE-CLiQ.

p0480 CI: Fuente de señal para palabra de mando encóder Gn_STW / Encóder f_s Gn_STW

ENCODER

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 4720
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la palabra de mando del encóder Gn_STW según PROFIdrive.

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establecen las interconexiones BICO siguientes:
CI: p0480[0] = r2520[0], CI: p0480[1] = r2520[1] y CI: p0480[2] = r2520[2]

p0480[0...2] CI: Fuente de señal para palabra de mando encóder Gn_STW / Encóder f_s Gn_STW

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 4720
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la palabra de mando del encóder Gn_STW según PROFIdrive.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establecen las interconexiones BICO siguientes:
CI: p0480[0] = r2520[0], CI: p0480[1] = r2520[1] y CI: p0480[2] = r2520[2]

r0481 CO: Palabra de estado encóder Gn_ZSW / Encóder Gn_ZSW

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4704, 4730
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del encóder Gn_ZSW según PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Función 1 activa	Sí	No	-
01	Función 2 activa	Sí	No	-
02	Función 3 activa	Sí	No	-
03	Función 4 activa	Sí	No	-
04	Valor 1	Mostrar en r0483	Inexistente	-
05	Valor 2	Mostrar en r0483	Inexistente	-
06	Valor 3	Mostrar en r0483	Inexistente	-
07	Valor 4	Mostrar en r0483	Inexistente	-
08	Detector 1 ha conmutado	Sí	No	-
09	Detector 2 ha conmutado	Sí	No	-
11	Confirmar fallo de encóder activa	Sí	No	9676
13	Valor absoluto cíclico	Mostrar en r0483	No	-
14	Encóder estacionado activo	Sí	No	-
15	Fallo en encóder	Mostrar en r0483	Ninguna	-

Atención: Puede encontrar información sobre Gn_STW/Gn_ZSW, p. ej., en la siguiente documentación:
Manual de funciones, funciones de accionamiento de SINAMICS S120

Nota: Rel. a bit 14:
Visualiza la confirmación para "Activar encóder estacionado" (Gn_STW.14 = 1) o el valor real de encóder (Gn_XIST1) no es válido.
Rel. a bits 14, 15:
r0481.14 = 1 y r0481.15 = 0 puede tener una de las siguientes causas:
- El encóder está estacionado.
- El encóder está desactivado.
- El encóder se está poniendo en marcha.
- No hay ningún encóder parametrizado.
- Se está realizando la conmutación de datos de encóder.

r0481.14 = 1 y r0481.15 = 1 tiene el siguiente significado:
Se ha producido un error de encóder y el valor real de encóder (Gn_XIST1) no es válido.

r0481[0...2] CO: Palabra de estado encóder Gn_ZSW / Encóder Gn_ZSW

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4704, 4730
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del encóder Gn_ZSW según PROFIdrive.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Función 1 activa	Sí	No	-
01	Función 2 activa	Sí	No	-
02	Función 3 activa	Sí	No	-
03	Función 4 activa	Sí	No	-
04	Valor 1	Mostrar en r0483	Inexistente	-
05	Valor 2	Mostrar en r0483	Inexistente	-
06	Valor 3	Mostrar en r0483	Inexistente	-
07	Valor 4	Mostrar en r0483	Inexistente	-
08	Detector 1 ha conmutado	Sí	No	-
09	Detector 2 ha conmutado	Sí	No	-
11	Confirmar fallo de encóder activa	Sí	No	9676
13	Valor absoluto cíclico	Mostrar en r0483	No	-
14	Encóder estacionado activo	Sí	No	-
15	Fallo en encóder	Mostrar en r0483	Ninguna	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Puede encontrar información sobre Gn_STW/Gn_ZSW, p. ej., en la siguiente documentación:
Manual de funciones, funciones de accionamiento de SINAMICS S120

Nota: Rel. a bit 14:
Visualiza la confirmación para "Activar encóder estacionado" (Gn_STW.14 = 1) o el valor real de encóder (Gn_XIST1) no es válido.
Rel. a bits 14, 15:
r0481.14 = 1 y r0481.15 = 0 puede tener una de las siguientes causas:
- El encóder está estacionado.
- El encóder está desactivado.
- El encóder se está poniendo en marcha.
- No hay ningún encóder parametrizado.
- Se está realizando la conmutación de datos de encóder.

r0481.14 = 1 y r0481.15 = 1 tiene el siguiente significado:
Se ha producido un error de encóder y el valor real de encóder (Gn_XIST1) no es válido.

r0481 CO: TM41 Emulación de encóder Palabra de estado Gn_ZSW / Encóder Gn_ZSW

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del encóder Gn_ZSW según PROFIdrive.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Función 1 activa	Sí	No	-
01	Función 2 activa	Sí	No	-
02	Función 3 activa	Sí	No	-
03	Función 4 activa	Sí	No	-
04	Valor 1	Mostrar en r0483	Inexistente	-
05	Valor 2	Mostrar en r0483	Inexistente	-
06	Valor 3	Mostrar en r0483	Inexistente	-
07	Valor 4	Mostrar en r0483	Inexistente	-
08	Detector 1 ha conmutado	Sí	No	-
09	Detector 2 ha conmutado	Sí	No	-
11	Confirmar fallo de encóder activa	Sí	No	9676
13	Valor absoluto cíclico	Mostrar en r0483	No	-
14	Encóder estacionado activo	Sí	No	-
15	Fallo en encóder	Mostrar en r0483	Ninguna	-

Atención: Puede encontrar información sobre Gn_STW/Gn_ZSW, p. ej., en la siguiente documentación:
Manual de funciones, funciones de accionamiento de SINAMICS S120

Nota: Con p4401 = 0 es aplicable:
En el Terminal Module 41 (TM41) este valor se usa para la interconexión con el telegrama estándar 3 y vale siempre cero.
Con p4401 = 1 es aplicable:
r0481.0 señaliza si está activa la sincronización de marcas cero.
r0481.4 señaliza si se ha encontrado la marca cero del encóder incremental.
r0481.14 señaliza si está activa la salida de la pista A/B.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0482 CO: Valor real de encóder Gn_XIST1 / Encóder Gn_XIST1

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 2450, 4010, 4704, 4735, 4740
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST1 según PROFIdrive.

Nota: - Dado el caso, este valor se resetea al deseleccionar la función "encóder estacionado" (r0481.14).
- En este valor, el reductor de medida (p0432, p0433) sólo se considera si está activado el seguimiento de posición (p0411.0 = 1).

r0482[0...2] CO: Valor real de encóder Gn_XIST1 / Encóder Gn_XIST1

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 2450, 4010, 4704, 4735, 4740
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST1 según PROFIdrive.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Nota: - Dado el caso, este valor se resetea al deseleccionar la función "encóder estacionado" (r0481.14).
- En este valor, el reductor de medida (p0432, p0433) sólo se considera si está activado el seguimiento de posición (p0411.0 = 1).

r0482 CO: TM41 Emulación de encóder Posición real Gn_XIST1 / Encóder Gn_XIST1

TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST1 según PROFIdrive.

r0483 CO: Valor real de encóder Gn_XIST2 / Encóder Gn_XIST2

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 2450, 4010, 4704
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST2 según PROFIdrive.

Recomend.: Posibles causas de los códigos de error:
Códigos de error 4097 y 4098: Hardware de la Control Unit defectuoso.
Códigos de error 4099 y 4100: Demasiados impulsos de medida aparecidos.

Atención: El valor real de posición del encóder debe solicitarse mediante la palabra de mando de encóder Gn_STW.13.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: - En este valor, el reductor de medida (p0432, p0433) sólo se considera si está activado el seguimiento de posición (p0411.0 = 1).
- Si Gx_ZSW.15 = 1 (r0481), entonces en Gx_XIST2 (r0483) existe un código de error con el siguiente significado:
1: Fallo en encóder.
2: Posible desfase de posición en Gx_XIST1.
3: Estacionamiento de encóder no posible.
4: Interrupción de la búsqueda de marcas de referencia.
5: Interrupción de la recogida del valor de referencia.
6: Interrupción de medición al vuelo.
7: Interrupción de la recogida del valor medido.
8: Interrupción de transferencia de valor absoluto.
3841: Función no soportada.
4097: Cancelación de búsqueda de marcas de referencia por error de inicialización.
4098: Cancelación de medición al vuelo por error de inicialización.
4099: Cancelación de búsqueda de marcas de referencia por error de medición.
4100: Interrupción de medición al vuelo por error de medición.

r0483[0...2] CO: Valor real de encóder Gn_XIST2 / Encóder Gn_XIST2

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 2450, 4010, 4704
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST2 según PROFIdrive.

Recomend.: Posibles causas de los códigos de error:
Códigos de error 4097 y 4098: Hardware de la Control Unit defectuoso.
Códigos de error 4099 y 4100: Demasiados impulsos de medida aparecidos.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Atención: El valor real de posición del encóder debe solicitarse mediante la palabra de mando de encóder Gn_STW.13.

Nota: - En este valor, el reductor de medida (p0432, p0433) sólo se considera si está activado el seguimiento de posición (p0411.0 = 1).
- Si Gx_ZSW.15 = 1 (r0481), entonces en Gx_XIST2 (r0483) existe un código de error con el siguiente significado:
1: Fallo en encóder.
2: Posible desfase de posición en Gx_XIST1.
3: Estacionamiento de encóder no posible.
4: Interrupción de la búsqueda de marcas de referencia.
5: Interrupción de la recogida del valor de referencia.
6: Interrupción de medición al vuelo.
7: Interrupción de la recogida del valor medido.
8: Interrupción de transferencia de valor absoluto.
3841: Función no soportada.
4097: Cancelación de búsqueda de marcas de referencia por error de inicialización.
4098: Cancelación de medición al vuelo por error de inicialización.
4099: Cancelación de búsqueda de marcas de referencia por error de medición.
4100: Interrupción de medición al vuelo por error de medición.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0483 CO: TM41 Emulación de encóder Posición real Gn_XIST2 / Encóder Gn_XIST2

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real del encóder Gn_XIST2 según PROFIdrive.

Atención: El valor real de posición del encóder debe solicitarse mediante la palabra de mando de encóder Gn_STW.13.

Nota: Modo de operación SIMOTION (p4400 = 0):

Este valor se usa para la interconexión con el telegrama estándar 3 y vale siempre cero.

Modo de operación SINAMICS (p4400 = 1):

Tras finalizar la sincronización automática de marcas cero, se visualiza en este parámetro la posición de la marca cero del primer encóder. El primer encóder está interconectado a través de la entrada de conector p4420.

r0484 CO: Pos. aprox. encóder redundante + CRC Gn_XIST1 / Enc pos red+CRC

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la posición aproximada redundante del encóder CRC (Cyclic Redundancy Check).

16 bits más sig.:

CRC de posición aprox. redundante de encóder.

16 bits menos sig.:

Posición aprox. redundante de encóder.

En un Sensor Module SMx, el sentido de contaje para la posición aproximada de encóder es opuesto a r0482 (posición real de encóder Gn_XIST1). El valor tiene 2 bits de resolución fina.

En un encóder DRIVE-CLiQ, el sentido de contaje para la posición aproximada de encóder es igual a r0482. La posición aproximada de encóder contiene 9 bits válidos y ningún bit para resolución fina.

Dependencia: Los valores son válidos si está activada la medición de posición real de Safety (p0430.19 = 1).

Ver también: p0430

Nota: Al contrario que r0482, este valor absoluto no cambia si se anula la función "eje estacionado".

r0484[0...2] CO: Pos. aprox. encóder redundante + CRC Gn_XIST1 / Enc pos red+CRC

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la posición aproximada redundante del encóder CRC (Cyclic Redundancy Check).

16 bits más sig.:

CRC de posición aprox. redundante de encóder.

16 bits menos sig.:

Posición aprox. redundante de encóder.

En un Sensor Module SMx, el sentido de contaje para la posición aproximada de encóder es opuesto a r0482 (posición real de encóder Gn_XIST1). El valor tiene 2 bits de resolución fina.

En un encóder DRIVE-CLiQ, el sentido de contaje para la posición aproximada de encóder es igual a r0482. La posición aproximada de encóder contiene 9 bits válidos y ningún bit para resolución fina.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Los valores son válidos si está activada la medición de posición real de Safety (p0430.19 = 1).
Ver también: p0430

Nota: Al contrario que r0482, este valor absoluto no cambia si se anula la función "eje estacionado".

r0485 CO: Reductor de medida Valor bruto encóder incremental / Val bruto enc incr

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor bruto del valor real de encóder incremental antes del reductor de medida.

r0485[0...2] CO: Reductor de medida Valor bruto encóder incremental / Val bruto enc incr

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor bruto del valor real de encóder incremental antes del reductor de medida.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

r0486 CO: Reductor de medida Valor bruto encóder absoluto / Val.bruto enc abs

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor bruto del valor real de encóder absoluto antes del reductor de medida.

r0486[0...2] CO: Reductor de medida Valor bruto encóder absoluto / Val.bruto enc abs

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor bruto del valor real de encóder absoluto antes del reductor de medida.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0487 Diagnóstico Palabra de mando encóder Gn_STW / Encóder Gn_STW

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 4704, 4720, 4740
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del encóder Gn_STW según PROFIdrive para fines de diagnóstico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Solicitar función 1	Sí	No	-
01	Solicitar función 2	Sí	No	-
02	Solicitar función 3	Sí	No	-
03	Solicitar función 4	Sí	No	-
04	Solicitar comando bit 0	Sí	No	-
05	Solicitar comando bit 1	Sí	No	-
06	Solicitar comando bit 2	Sí	No	-
07	Modo Medida al vuelo / Búsqueda de marcas de referencias	Cizalla voladora	Marcas de ref.	-
13	Solicitar cíclicamente valor absoluto	Sí	No	-
14	Solicitar encóder estacionado	Sí	No	-
15	Solicitar confirmar fallo de encóder	Sí	No	-

Atención: La información relativa a Gn_STW/Gn_ZSW se encuentra en la documentación de producto correspondiente.

Nota: La fuente de señal para la palabra de mando del encóder se ajusta con p0480.

r0487[0...2] Diagnóstico Palabra de mando encóder Gn_STW / Encóder Gn_STW

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1580, 4704, 4720, 4740
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del encóder Gn_STW según PROFIdrive para fines de diagnóstico.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Solicitar función 1	Sí	No	-
01	Solicitar función 2	Sí	No	-
02	Solicitar función 3	Sí	No	-
03	Solicitar función 4	Sí	No	-
04	Solicitar comando bit 0	Sí	No	-
05	Solicitar comando bit 1	Sí	No	-
06	Solicitar comando bit 2	Sí	No	-
07	Modo Medida al vuelo / Búsqueda de marcas de referencias	Cizalla voladora	Marcas de ref.	-
13	Solicitar cíclicamente valor absoluto	Sí	No	-
14	Solicitar encóder estacionado	Sí	No	-
15	Solicitar confirmar fallo de encóder	Sí	No	-

Atención: La información relativa a Gn_STW/Gn_ZSW se encuentra en la documentación de producto correspondiente.

Nota: La fuente de señal para la palabra de mando del encóder se ajusta con p0480.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0488 Detector 1 Borne de entrada / Detector 1 Entrada

ENCODER

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4740
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para conectar el detector 1.

Valor:
0: Ningún detector
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dependencia: Ver también: p0489, p0490, p0728

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.
Para seleccionar los valores:
Con CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)
El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).
Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.
Si se rechaza la parametrización, se tiene que comprobar si el borne ya se está utilizando en p0580, p0680, p2517 ó p2518.

p0488[0...2] Detector 1 Borne de entrada / Detector 1 Entrada

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4740
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para conectar el detector 1.

Valor:
0: Ningún detector
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0489, p0490, p0728

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.
Para seleccionar los valores:
Con CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)
El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).
Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.
Si se rechaza la parametrización, se tiene que comprobar si el borne ya se está utilizando en p0580, p0680, p2517 ó p2518.

p0489 Detector 2 Borne de entrada / Detector 2 Entrada

ENCODER

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4740
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para conectar el detector 2.

Valor:
0: Ningún detector
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dependencia: Ver también: p0488, p0490, p0728

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.
Para seleccionar los valores:
Con CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)
El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).
Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.
Si se rechaza la parametrización, se tiene que comprobar si el borne ya se está utilizando en p0580, p0680, p2517 ó p2518.

p0489[0...2] Detector 2 Borne de entrada / Detector 2 Entrada

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4740
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para conectar el detector 2.

Valor:
0: Ningún detector
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0488, p0490, p0728

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Relativo a la designación de bornes:

El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Para seleccionar los valores:

Con CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).

Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.

Si se rechaza la parametrización, se tiene que comprobar si el borne ya se está utilizando en p0580, p0680, p2517 ó p2518.

p0490 Invertir detector o marca cero sustitutiva / Inv MT o MC sustit

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4740
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las señales digitales de entrada si se conecta un detector o una marca cero sustitutivo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9)	Invertido	No invertido	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	Invertido	No invertido	-
12	DI/DO 12 (X132.9)	Invertido	No invertido	-
13	DI/DO 13 (X132.10)	Invertido	No invertido	-
14	DI/DO 14 (X132.12)	Invertido	No invertido	-
15	DI/DO 15 (X132.13)	Invertido	No invertido	-

Dependencia: Ver también: p0488, p0489, p0493, p0495, p0728

Atención: Para seleccionar los valores:

Con CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota: El borne deba estar ajustado como entrada.

La inversión del detector o de la marca cero sustitutiva no tiene efecto sobre los indicadores de estado de las salidas digitales (r0721, r0722, r0723).

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0490 Invertir detector o marca cero sustitutiva / Inv MT o MC sustit

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4740
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las señales digitales de entrada si se conecta un detector o una marca cero sustitutivo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
09	DI/DO 9 (X122.10)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	Invertido	No invertido	-

Dependencia: Ver también: p0488, p0489, p0493, p0495, p0728

Atención: Para seleccionar los valores:

Con CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El borne deba estar ajustado como entrada.

La inversión del detector o de la marca cero sustitutiva no tiene efecto sobre los indicadores de estado de las salidas digitales (r0721, r0722, r0723).

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0491 Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER / Reac fallo ENCODER

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	5	0

Descripción: Ajusta el comportamiento en reacción a fallo ENCODER (encóder en motor).

En caso de fallo en el encóder esto permite p. ej. conmutar a modo sin encóder con el comportamiento de desconexión deseado.

Valor:
0: Fallo de encóder lleva a DES2
1: Si falla encóder se conmuta a modo sin encóder y se sigue
2: Fallo de encóder lleva a operación sin encóder y DES1
3: Fallo de encóder lleva a operación sin encóder y DES3
4: Fallo encóder provoca cortocirc. induc. int./frenado corr. cont.
5: Fallo de encóder provoca modo sin encóder, continuación, alarma

Dependencia: Los parámetros siguiente son importantes para el régimen sin encóder:

Ver también: p0341, p0342, p1470, p1472, p1517, p1612, p1755

Ver también: F07575

Precaución: Con el valor = 1, 2, 3, 5 es aplicable:

- Es necesario poner en marcha el modo sin encóder.
- Si en motores síncronos se presenta un fallo del encóder por debajo de la velocidad de conmutación p1755, en la conmutación al funcionamiento sin encóder el motor puede volcar.

Con el valor = 1, 5 es aplicable:

- El motor continúa accionándose a pesar del fallo que se ha producido del encóder del motor.

Nota: Con el valor = 1, 2, 3 es aplicable:

- Debe cumplirse la siguiente condición para el modo sin encóder: p1800 >= n / (2 * p0115[0]), n = 1, 2...
- Ver señal de estado "Se opera sin encóder debido a fallo" (BO: r1407.13).
- Si mediante el ajuste de r1407.13 se conmuta a otro juego de datos de accionamiento (p. ej., interconexión de p0820), el tipo de control o de regulación p1300 de ese juego de datos debe coincidir con el del juego de datos original (p. ej., p1300 = 21). El modo de regulación sin encóder se mantiene al conmutar.

Para el valor = 4 se aplica:

- El valor sólo puede ajustarse si p1231 = 3, 4 para todos los juegos de datos de motor.
- Si se utilizan motores síncronos, un fallo en el encóder provoca un cortocircuito de inducido.
- Si se utilizan motores asíncronos, un fallo en el encóder provoca un frenado por corriente continua. El frenado por corriente continua debe haberse puesto en marcha (p1232, p1233, p1234).

p0491 Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER / Reac fallo ENCODER

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	5	0

Descripción: Ajusta el comportamiento en reacción a fallo ENCODER (encóder en motor).

En caso de fallo en el encóder esto permite p. ej. conmutar a modo sin encóder con el comportamiento de desconexión deseado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Fallo de encóder lleva a DES2
1: Si falla encóder se conmuta a modo sin encóder y se sigue
2: Fallo de encóder lleva a operación sin encóder y DES1
3: Fallo de encóder lleva a operación sin encóder y DES3
4: Fallo encóder provoca cortocirc. induc. int./frenado corr. cont.
5: Fallo de encóder provoca modo sin encóder, continuación, alarma

Dependencia: Los parámetros siguiente son importantes para el régimen sin encóder:
Ver también: p0341, p0342, p1470, p1472, p1517, p1612, p1755
Ver también: F07575

Precaución: Con el valor = 1, 2, 3, 5 es aplicable:
- Es necesario poner en marcha el modo sin encóder.
- Si en motores síncronos se presenta un fallo del encóder por debajo de la velocidad de conmutación p1755, en la conmutación al funcionamiento sin encóder el motor puede volcar.

Con el valor = 1, 5 es aplicable:
- El motor continúa accionándose a pesar del fallo que se ha producido del encóder del motor.

Nota: Con el valor = 1, 2, 3, 5 es aplicable:
- Ver señal de estado "Se opera sin encóder debido a fallo" (BO: r1407.13).
- Si mediante el ajuste de r1407.13 se conmuta a otro juego de datos de accionamiento (p. ej., interconexión de p0820), el tipo de control o de regulación p1300 de ese juego de datos debe coincidir con el del juego de datos original (p. ej., p1300 = 21). El modo de regulación sin encóder se mantiene al conmutar.

Para el valor = 4 se aplica:
- El valor sólo puede ajustarse si p1231 = 3, 4 para todos los juegos de datos de motor.
- Si se utilizan motores síncronos, un fallo en el encóder provoca un cortocircuito de inducido.
- Si se utilizan motores asíncronos, un fallo en el encóder provoca un frenado por corriente continua. El frenado por corriente continua debe haberse puesto en marcha (p1232, p1233, p1234).

Para el valor = 5 se aplica:
Misma función que para el valor = 1. Sin embargo, los fallos de encóder se emiten como alarma y el bit de fallo (p2139.3) no se ajusta. Para volver al servicio con el encóder es necesario confirmar los fallos de encóder a través de la interfaz de encóder.

p0491 Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER / Reac fallo ENCODER

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	5	0

Descripción: Ajusta el comportamiento en reacción a fallo ENCODER (encóder en motor).
En caso de fallo en el encóder esto permite p. ej. conmutar a modo sin encóder con el comportamiento de desconexión deseado.

Valor:
0: Fallo de encóder lleva a DES2
1: Si falla encóder se conmuta a modo sin encóder y se sigue
2: Fallo de encóder lleva a operación sin encóder y DES1
3: Fallo de encóder lleva a operación sin encóder y DES3
4: Fallo encóder provoca cortocirc. induc. int./frenado corr. cont.
5: Fallo de encóder provoca modo sin encóder, continuación, alarma

Dependencia: Los parámetros siguiente son importantes para el régimen sin encóder:
Ver también: p0341, p0342, p1470, p1472, p1517, p1612, p1755
Ver también: F07575

Precaución: Con el valor = 1, 2, 3 es aplicable:
- Es necesario poner en marcha el modo sin encóder.

Para el valor = 1 se aplica:
- El motor continúa accionándose a pesar del fallo que se ha producido del encóder del motor.

Nota: Con el valor = 1, 2, 3 es aplicable:
- Ver señal de estado "Se opera sin encóder debido a fallo" (BO: r1407.13).
- No posible en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0492 Encóder rect. Dif. velocidad de giro máx. por ciclo muestreo / n_dif_max/C_muest

ENCODER

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la diferencia de velocidad máxima permitida dentro del tiempo de muestreo del regulador de intensidad con encóders de onda rectangular.

Dependencia: Ver también: F31118, A31418

Nota: Con un valor de 0.0 se desactiva la vigilancia de cambio de velocidad.

Si la diferencia de velocidad máxima ajustada se rebasa únicamente para un tiempo de muestreo, se emite la alarma correspondiente. Si el rebase se produce en varios tiempos de muestreo, se señaliza el fallo correspondiente.

p0492 Encóder rectang. Dif.de velocidad lineal máx. por ciclo muestreo / v_dif_máx/C_muest

ENCODER (EncLineal)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la diferencia de velocidad lineal máxima permitida dentro del tiempo de muestreo del regulador de intensidad con encóders rectangulares.

Dependencia: Ver también: F31118, A31418

Nota: Con un valor de 0.0 se desactiva la vigilancia de cambio de velocidad.

Si la diferencia de velocidad lineal máxima ajustada se rebasa únicamente para un tiempo de muestreo del regulador de intensidad, se emite la alarma correspondiente. Si el rebase se produce en varios tiempos de muestreo, se señaliza el fallo correspondiente.

p0492 Encóder rect. Dif. velocidad de giro máx. por ciclo muestreo / n_dif_max/C_muest

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la diferencia de velocidad máxima permitida dentro del tiempo de muestreo del regulador de intensidad con encóders de onda rectangular.

Si se rebasa el valor, según lo ajustado en p0491 se conmuta a regulación de velocidad/par sin encóder o se desconecta el accionamiento.

Dependencia: Ver también: F31118, A31418, F32118, A32418, F33118, A33418

Nota: Con un valor de 0.0 se desactiva la vigilancia de cambio de velocidad.

Si la diferencia de velocidad máxima ajustada se rebasa únicamente para un tiempo de muestreo, se emite la alarma correspondiente. Si el rebase se produce en varios tiempos de muestreo, se señaliza el fallo correspondiente.

La velocidad real utilizada para la vigilancia es un promediado móvil entre p0115[0] y p0115[1].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0492 Encóder rectang. Dif.de velocidad lineal máx. por ciclo muestreo / v_dif_máx/C_muest

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la diferencia máxima de velocidad permitida entre dos ciclos de cálculo al evaluar encóders rectangulares.

Si se rebasa el valor, según lo ajustado en p0491 se conmuta a regulación de velocidad/fuerza sin encóder o se desconecta el accionamiento.

Dependencia: Ver también: F31118, A31418, F32118, A32418, F33118, A33418

Nota: Con un valor de 0.0 se desactiva la vigilancia de cambio de velocidad.

Al superarse la mitad del valor del parámetro ya se genera una alarma, limitándose la variación de velocidad.

p0492 Diferencia velocidad de giro máx. por ciclo muestreo / n_dif_max/C_muest

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la diferencia de velocidad máxima permitida dentro del tiempo de muestreo del regulador de intensidad.

Dependencia: Ver también: r1408

Ver también: F07902, F31118, A31418, F32118, A32418, F33118, A33418

Nota: Con un valor de 0.0 se desactiva la vigilancia de cambio de velocidad.

Para encóders rectangulares es aplicable:

Si la diferencia de velocidad de giro sobrepasa el umbral p0492, en función de p0491 se conmuta a la regulación de velocidad/par o se desconecta el accionamiento con el fallo F3x118.

Para otros encóders es aplicable:

Si la diferencia de velocidad de giro sobrepasa el umbral p0492, la velocidad real anterior se congela para evitar fallos sucesivos y después del tiempo p2178 se desconecta con el fallo F07902 (motor volcado).

p0493 Selección de marca cero Borne de entrada / Sel MC Born entr

ENCODER

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para seleccionar la marca de referencia mediante la señal de BERO/conmutación al referenciar con varias marcas cero.

La interfaz de encóder suministra la posición de la marca de referencia que se ha detectado inmediatamente después del flanco positivo de la señal de BERO.

Valor:
- 0: Sin selección con BERO
- 1: DI/DO 9 (X122.10)
- 2: DI/DO 10 (X122.12)
- 3: DI/DO 11 (X122.13)
- 4: DI/DO 13 (X132.10)
- 5: DI/DO 14 (X132.12)
- 6: DI/DO 15 (X132.13)
- 7: DI/DO 8 (X122.9)
- 8: DI/DO 12 (X132.9)

Dependencia: Ver también: p0490

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota: Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.

El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).

Con p0493 = 0 (ajuste de fábrica) es aplicable:

- La búsqueda de marcas de referencia no se vincula con una señal de entrada.

Con p0493 > 0 es aplicable:

- Se evalúa el flanco positivo de la señal de entrada. Si debe evaluarse el flanco negativo, debe parametrizarse una inversión de señal mediante p0490.
- Si se rechaza la modificación del parámetro, debe comprobarse si el borne de entrada ya se está utilizando en p0580, p0680, p2517 o p2518.

p0493[0...n] Selección de marca cero Borne de entrada / Sel MC Born entr

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para seleccionar la marca de referencia mediante la señal de BERO/conmutación al referenciar con varias marcas cero.

La interfaz de encóder suministra la posición de la marca de referencia que se ha detectado inmediatamente después del flanco positivo de la señal de BERO.

Valor:
0: Sin selección con BERO
1: DI/DO 9 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dependencia: Ver también: p0490

Atención: Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota: Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.

El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).

Con p0493 = 0 (ajuste de fábrica) es aplicable:

- La búsqueda de marcas de referencia no se vincula con una señal de entrada.

Con p0493 > 0 es aplicable:

- Se evalúa el flanco positivo de la señal de entrada. Si debe evaluarse el flanco negativo, debe parametrizarse una inversión de señal mediante p0490.
- Si se rechaza la modificación del parámetro, debe comprobarse si el borne de entrada ya se está utilizando en p0580, p0680, p2517 o p2518.

p0494[0...n] Marca cero sustitutiva Borne de entrada / MC sustit entrad

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para conectar una marca cero sustitutiva (marca cero de encóder externa).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Sin marca cero sustitutiva (evaluación de marca cero encóder)
1: DI/DO 9 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dependencia: Ver también: p0490

Atención: Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Con p0494 = 0 (ajuste de fábrica) actúa el ajuste en p0495.

Nota: Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.

El borne debe estar ajustado como entrada.

p0495 Marca cero sustitutiva Borne de entrada / MC sustit entrad

ENCODER

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4735
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para conectar una marca cero sustitutiva (marca cero de encóder externa).

Valor:
0: Sin marca cero sustitutiva (evaluación de marca cero encóder)
1: DI/DO 9 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dependencia: Ver también: p0490

Atención: Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Con p0494 > 0 actúa el ajuste en p0494 y p0495 pasa a no válido.

Nota: Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.

El borne debe estar ajustado como entrada.

Con p0495 = 0 (ajuste de fábrica) la marca cero del encóder se evalúa como marca cero.

Con p0495 > 0 es aplicable:

Dependiendo del sentido de movimiento se evalúa el flanco positivo o negativo en la entrada correspondiente

- Valores reales de posición crecientes (r0482) --> Se avalúa el flanco 0/1.

- Valores reales de posición decrecientes (r0482) --> Se avalúa el flanco 1/0

Sólo se soporta una marca cero. La selección de las funciones 2, 3 ó 4 conduce a aviso de fallo en Gn_ZSW.

La inversión de las entradas mediante p0490 tiene efecto sobre la función "Referenciado con marca cero sustitutiva". Con ello se cambia la evaluación de flanco en función del sentido de movimiento.

Una entrada sólo puede asignarse a un sensor como detector 1, 2 ó marca cero sustitutiva. Excepción: Es posible usar un elemento sensor como detector y marca cero sustitutiva, ya que ambas funciones no pueden actuar simultáneamente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0495[0...2] Marca cero sustitutiva Borne de entrada / MC sustit entrad

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4735
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para conectar una marca cero sustitutiva (marca cero de encóder externa).

Valor:
0: Sin marca cero sustitutiva (evaluación de marca cero encóder)
1: DI/DO 9 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0490, p0494

Atención: Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Con p0494 > 0 actúa el ajuste en p0494 y p0495 pasa a no válido.

Nota: Ver interfaz de encóder en PROFIdrive.

El borne debe estar ajustado como entrada.

Con p0495 = 0 (ajuste de fábrica) la marca cero del encóder se evalúa como marca cero.

Con p0495 > 0 es aplicable:

Dependiendo del sentido de movimiento se evalúa el flanco positivo o negativo en la entrada correspondiente

- Valores reales de posición crecientes (r0482) --> Se avalúa el flanco 0/1.

- Valores reales de posición decrecientes (r0482) --> Se avalúa el flanco 1/0

Sólo se soporta una marca cero. La selección de las funciones 2, 3 ó 4 conduce a aviso de fallo en Gn_ZSW.

La inversión de las entradas mediante p0490 tiene efecto sobre la función "Referenciado con marca cero sustitutiva". Con ello se cambia la evaluación de flanco en función del sentido de movimiento.

Una entrada sólo puede asignarse a un sensor como detector 1, 2 ó marca cero sustitutiva. Excepción: Es posible usar un elemento sensor como detector y marca cero sustitutiva, ya que ambas funciones no pueden actuar simultáneamente.

p0496 Encóder Señal de diagnóstico Selección / Enc diag selec

ENCODER	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	86	0

Descripción: Selección de la señal Trace para diagnóstico de encóder a emitir en r0497, r0498 y r0499.

Valor:
0: Inactivo
1: r0497: Vuelta mecánica
10: r0498: Valor bruto pista A, r0499: Valor bruto pista B
11: r0498: Pos fina X (-A/2), r0499: Pos fina Y (-B/2)
12: r0498: Pos fina Phi, r0499: -
13: r0498: Correc. offset X, r0499: Correc. offset Y
14: r0498: Correc. fase X, r0499: Correc. amplitud Y
15: r0498: Corrección cúbica X, r0499: Posición fina X
16: r0498: Sobremuestreo canal A, r0499: Sobremuestreo canal B
17: r0498: Fact. piramidal, r0499: Número niveles

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

18: r0498: Sobremuestreo Ángulo, r0499: Sobremuestreo Valor
20: r0498: Valor bruto pista C, r0499: Valor bruto pista D
21: r0498: Pos CD X (-D/2), r0499: Pos CD Y (C/2)
22: r0498: Pos CD phi, r0499: Pos CD phi, vuelta mecánica
23: r0497: Marca cero Estado
24: r0498: Valor bruto pista R, r0499: Estado Marca cero
25: r0498: Valor bruto pista A, r0499: Valor bruto pista R
30: r0497: Posición absoluta serie
31: r0497: Posición absoluta incremental
32: r0497: Posición de marca cero
33: r0497: Corrección diferencia pos. absoluta
40: r0498: Temperatura bruta, r0499: Temperatura en 0.1 °C
41: r0498: Resistencia en 0.1 ohmios, r0499: Temperatura en 0.1 °C
42: r0497: Resistencia 2500 ohmios
51: r0497: Valor absoluto difer. vel. (dn/dt)
52: r0497: Xreal1 Cuadrantes corregidos
60: Sensor analógico r0498: Val. br. cn. A, r0499: Val. br. cn. B
61: Sensor analógico r0498: Pos. fina cn. A, r0499: Pos. fina cn. B
62: Sensor analógico: r0498: Pos fina frente a caracter., r0499: -
70: Resólver: r0498: Relación de transmisión, r0499: Fase
80: Cabezal: r0498: Sensor S1 (bruto), r0499: Sensor S4 (bruto)
81: Cabezal: r0498: Sensor S5 (bruto), r0499: -
85: Cabezal: r0498: Sensor S1 (cal), r0499: Sensor S4 (cal)
86: Cabezal: r0498: Sensor S5 (cal), r0499: -

Dependencia: Ver también: r0497, r0498, r0499

Atención: La posibilidad de ajuste depende de las siguientes características:

tipo de Sensor Module, versión de hardware, versión de firmware (Sensor Module y Control Unit), referencia (última cifra).

No se admiten todas las combinaciones.

Nota: Relativo a p0496 = 1: 360 ° <--> 2^32

Relativo a p0496 = 10 (resólver): 2900 mV <--> 26214 dec

Relativo a p0496 = 10, 20 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 21299 dec

Relativo a p0496 = 11 (resólver): 2900 mV <--> 13107 dec, offset interno al proceso corregido

Relativo a p0496 = 11, 21 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 10650 dec, offset interno al proceso está corregido

Relativo a p0496 = 12: 180 ° pos. fina <--> 32768 dec

Relativo a p0496 = 13 (resólver): 2900 mV <--> 13107 dec

Relativo a p0496 = 13 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 10650 dec

Relativo a p0496 = 14: 1 ° <--> 286 dec, 100% <--> 16384 dec

Relativo a p0496 = 15: 100% <--> 16384 dec

Relativo a p0496 = 16 (resólver): Canal A: 2900 mV <--> 26214 dec, canal B: 2900 mV <--> 26214 dec

Relativo a p0496 = 16 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): Canal A: 500 mV <--> 21299 dec, canal B: 500 mV <--> 21299 dec

Relativo a p0496 = 17 (resólver): Valor: 2900 mV <--> 13107 dec, número: 1 ... 8

Relativo a p0496 = 17 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): Valor: 500 mV <--> 10650 dec, número: 1 ... 8

Relativo a p0496 = 18 (resólver): Ángulo: periodo de señal <--> 2^16, valor: 2900 mV <--> 13107 dec

Relativo a p0496 = 18 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): Ángulo: periodo de señal <--> 2^16, valor: 500 mV <--> 10650 dec

Relativo a p0496 = 22: 180 ° <--> 32768 dec

Relativo a p0496 = 23, 24: r0497.31 (r0499.15) ajustado para al menos 1 tiempo de ciclo del regulador de intensidad si se detecta una marca cero de encóder

Relativo a p0496 = 24, 25: 500 mV <--> 21299 dec

Relativo a p0496 = 30: giratorio:1 paso de medida monovuelta <--> 1 dec, lineal: 1 paso de medida <--> 1 dec

Relativo a p0496 = 31: Posición absoluta incremental en 1/4 de impulsos de encóder

Relativo a p0496 = 32: Posición de marca cero en 1/4 de impulsos de encóder

Relativo a p0496 = 33: Corrección de contador Valor absoluto en 1/4 de impulsos de encóder

Relativo a p0496 = 40: r0498 <--> (R_KTY/1 kOhm - 0.9) * 32768

Relativo a p0496 = 42: 2500 ohmios <--> 2^32

Relativo a p0496 = 51: 1 1/min <--> 1000 dec

Relativo a p0496 = 52: en 1/4 de impulsos de encóder

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Relativo a p0496 = 60: Tensión canal A en mV, tensión canal B en mV
Relativo a p0496 = 61: Canal A: periodo de encóder <--> 2^16, canal B: periodo de encóder <--> 2^16
Relativo a p0496 = 62: periodo de encóder <--> 2^16
Relativo a p0496 = 70: Rt: 100% <--> 10000 dec, fase: 180° <--> 18000 dec
Relativo a p0496 = 80, 81, 85, 86: 1V <--> 1000 inc

p0496[0...2] Encóder Señal de diagnóstico Selección / Enc diag selec

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	86	0

Descripción: Selección de la señal Trace para diagnóstico de encóder a emitir en r0497, r0498 y r0499.

Valor:
0: Inactivo
1: r0497: Vuelta mecánica
10: r0498: Valor bruto pista A, r0499: Valor bruto pista B
11: r0498: Pos fina X (-A/2), r0499: Pos fina Y (-B/2)
12: r0498: Pos fina Phi, r0499: -
13: r0498: Correc. offset X, r0499: Correc. offset Y
14: r0498: Correc. fase X, r0499: Correc. amplitud Y
15: r0498: Corrección cúbica X, r0499: Posición fina X
16: r0498: Sobremuestreo canal A, r0499: Sobremuestreo canal B
17: r0498: Fact. piramidal, r0499: Número niveles
18: r0498: Sobremuestreo Ángulo, r0499: Sobremuestreo Valor
20: r0498: Valor bruto pista C, r0499: Valor bruto pista D
21: r0498: Pos CD X (-D/2), r0499: Pos CD Y (C/2)
22: r0498: Pos CD phi, r0499: Pos CD phi, vuelta mecánica
23: r0497: Marca cero Estado
24: r0498: Valor bruto pista R, r0499: Estado Marca cero
25: r0498: Valor bruto pista A, r0499: Valor bruto pista R
30: r0497: Posición absoluta serie
31: r0497: Posición absoluta incremental
32: r0497: Posición de marca cero
33: r0497: Corrección diferencia pos. absoluta
40: r0498: Temperatura bruta, r0499: Temperatura en 0.1 °C
41: r0498: Resistencia en 0.1 ohmios, r0499: Temperatura en 0.1 °C
42: r0497: Resistencia 2500 ohmios
51: r0497: Valor absoluto difer. vel. (dn/dt)
52: r0497: Xreal1 Cuadrantes corregidos
60: Sensor analógico r0498: Val. br. cn. A, r0499: Val. br. cn. B
61: Sensor analógico r0498: Pos. fina cn. A, r0499: Pos. fina cn. B
62: Sensor analógico: r0498: Pos fina frente a caracter., r0499: -
70: Resólver: r0498: Relación de transmisión, r0499: Fase
80: Cabezal: r0498: Sensor S1 (bruto), r0499: Sensor S4 (bruto)
81: Cabezal: r0498: Sensor S5 (bruto), r0499: -
85: Cabezal: r0498: Sensor S1 (cal), r0499: Sensor S4 (cal)
86: Cabezal: r0498: Sensor S5 (cal), r0499: -

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: r0497, r0498, r0499

Atención: La posibilidad de ajuste depende de las siguientes características:

tipo de Sensor Module, versión de hardware, versión de firmware (Sensor Module y Control Unit), referencia (última cifra).

No se admiten todas las combinaciones.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Relativo a p0496 = 1: 360 ° <--> 2^32
Relativo a p0496 = 10 (resólver): 2900 mV <--> 26214 dec
Relativo a p0496 = 10, 20 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 21299 dec
Relativo a p0496 = 11 (resólver): 2900 mV <--> 13107 dec, offset interno al proceso corregido
Relativo a p0496 = 11, 21 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 10650 dec, offset interno al proceso está corregido
Relativo a p0496 = 12: 180 ° pos. fina <--> 32768 dec
Relativo a p0496 = 13 (resólver): 2900 mV <--> 13107 dec
Relativo a p0496 = 13 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 10650 dec
Relativo a p0496 = 14: 1 ° <--> 286 dec, 100% <--> 16384 dec
Relativo a p0496 = 15: 100% <--> 16384 dec
Relativo a p0496 = 16 (resólver): Canal A: 2900 mV <--> 26214 dec, canal B: 2900 mV <--> 26214 dec
Relativo a p0496 = 16 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): Canal A: 500 mV <--> 21299 dec, canal B: 500 mV <--> 21299 dec
Relativo a p0496 = 17 (resólver): Valor: 2900 mV <--> 13107 dec, número: 1 ... 8
Relativo a p0496 = 17 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): Valor: 500 mV <--> 10650 dec, número: 1 ... 8
Relativo a p0496 = 18 (resólver): Ángulo: periodo de señal <--> 2^16, valor: 2900 mV <--> 13107 dec
Relativo a p0496 = 18 (sen/cos 1 Vpp, EnDat): Ángulo: periodo de señal <--> 2^16, valor: 500 mV <--> 10650 dec
Relativo a p0496 = 22: 180 ° <--> 32768 dec
Relativo a p0496 = 23, 24: r0497.31 (r0499.15) ajustado para al menos 1 tiempo de ciclo del regulador de intensidad si se detecta una marca cero de encóder
Relativo a p0496 = 24, 25: 500 mV <--> 21299 dec
Relativo a p0496 = 30: giratorio:1 paso de medida monovuelta <--> 1 dec, lineal: 1 paso de medida <--> 1 dec
Relativo a p0496 = 31: Posición absoluta incremental en 1/4 de impulsos de encóder
Relativo a p0496 = 32: Posición de marca cero en 1/4 de impulsos de encóder
Relativo a p0496 = 33: Corrección de contador Valor absoluto en 1/4 de impulsos de encóder
Relativo a p0496 = 40: r0498 <--> (R_KTY/1 kOhm - 0.9) * 32768
Relativo a p0496 = 42: 2500 ohmios <--> 2^32
Relativo a p0496 = 51: 1 1/min <--> 1000 dec
Relativo a p0496 = 52: en 1/4 de impulsos de encóder
Relativo a p0496 = 60: Tensión canal A en mV, tensión canal B en mV
Relativo a p0496 = 61: Canal A: periodo de encóder <--> 2^16, canal B: periodo de encóder <--> 2^16
Relativo a p0496 = 62: periodo de encóder <--> 2^16
Relativo a p0496 = 70: Rt: 100% <--> 10000 dec, fase: 180° <--> 18000 dec
Relativo a p0496 = 80, 81, 85, 86: 1V <--> 1000 inc

r0497 Encóder Señal de diagnóstico Palabra doble / Encóder Diag DW

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la señal Trace para el diagnóstico de encóder (palabra doble).
La señal que debe emitirse se elige con p0496.

Dependencia: Ver también: p0496, r0498, r0499

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0497[0...2] CO: Encóder Señal de diagnóstico Palabra doble / Encóder Diag DW

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la señal Trace para el diagnóstico de encóder (palabra doble).
La señal que debe emitirse se elige con p0496.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0496, r0498, r0499

r0498 Encóder Señal de diagnóstico Palabra Low / Enc Diag Pal Low

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la señal Trace para el diagnóstico del encóder (parte Low).
La señal que debe emitirse se elige con p0496.

Dependencia: Ver también: p0496, r0497, r0499

r0498[0...2] CO: Encóder Señal de diagnóstico Palabra Low / Enc Diag Pal Low

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la señal Trace para el diagnóstico del encóder (parte Low).
La señal que debe emitirse se elige con p0496.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0496, r0497, r0499

r0499 Encóder Señal de diagnóstico Palabra High / Enc Diag Pal High

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la señal Trace para diagnóstico del encóder (parte High).
La señal que debe emitirse se elige con p0496.

Dependencia: Ver también: p0496, r0497, r0498

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0499[0...2] CO: Encóder Señal de diagnóstico Palabra High / Enc Diag Pal High

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la señal Trace para diagnóstico del encóder (parte High).
La señal que debe emitirse se elige con p0496.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0496, r0497, r0498

p0500 Aplicación tecnológica / Aplicación tecnol

SERVO	**Modificable:** C2(1, 5), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	100	102	100

Descripción: Ajusta la aplicación tecnológica.
El parámetro influye en el cálculo de los parámetros de control y regulación, que se inicia p. ej. con p0578.

Valor:
100: Accionamiento estándar (SERVO)
101: Accionamiento de avance (limitación de intensidad límite)
102: Accionamiento de cabezal (limitación de intensidad asignada)

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1530, p1531, p2000, p2175, p2177

Precaución: Tras conmutar la aplicación tecnológica y calcular posteriormente los parámetros de control y regulación, el comportamiento del motor puede haber cambiado considerablemente (p. ej., una misma consigna origina una velocidad de giro mayor debido a la velocidad de referencia distinta). Por ello, el primer arranque del motor debe realizarse con especial precaución.

Nota: El cálculo de los parámetros dependientes de la aplicación tecnológica puede iniciarse de la forma siguiente:
- Al salir de la puesta en marcha rápida con p3900 > 0
- Al escribir p0340 = 1, 3, 5
- Al escribir p0578 = 1

Con p0500 = 100 e inicio del cálculo se ajustan los siguientes parámetros:
- p1520/p1521 = Par asignado del motor (r0333)
- p1530/p1531= 2*pi*r0333*p0311 (giratorio) ó r0333*p0311 (lineal)
- p2000 = Velocidad asignada del motor (p0311)
- p2175 = Ajuste de fábrica
- p2177 = Ajuste de fábrica

Con p0500 = 101 e inicio del cálculo se ajustan los siguientes parámetros:
- p1520/p1521 = Par con intensidad máxima del motor (p0323)
- p1530/p1531= Potencia con intensidad máxima del motor (p0323) y velocidad asignada del motor (p0311)
- p2000 = Velocidad asignada del motor (p0311)
- p2175 = Valor máximo
- p2177 = 0.2 s

Con p0500 = 102 e inicio del cálculo se ajustan los siguientes parámetros:
- p1520/p1521 = Par asignado del motor (r0333)
- p1530/p1531= 2*pi*r0333*p0311 (giratorio) ó r0333*p0311 (lineal)
- p2000 = Velocidad máxima del motor (p0322) con p0322 distinto de 0, sino velocidad asignada del motor (p0311)
- p2175 = Ajuste de fábrica
- p2177 = Ajuste de fábrica

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0500 Aplicación tecnológica / Aplicación tecnol

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 5), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2	1

Descripción: Ajusta la aplicación tecnológica.

El parámetro influye en el cálculo de los parámetros de control y regulación, que se inicia p. ej. con p0578.

Valor:
0: Accto estándar (VECTOR)
1: Bombas y ventilad.
2: Regulación sin encóder hasta f = 0 (cargas pasivas)

Dependencia: Ver también: p2175, p2177

Nota: El cálculo de los parámetros dependientes de la aplicación tecnológica puede iniciarse de la forma siguiente:

- Al salir de la puesta en marcha rápida con p3900 > 0
- Al escribir p0340 = 1, 3, 5
- Al escribir p0578 = 1

Con p0500 = 0 e inicio del cálculo se ajustan los siguientes parámetros:
p1574 = 10 V (en motores síncronos con excitación independiente: 20 V)
p1750 bit 2 = 0
p1802 = 4 (RZM/FLB sin sobremodulación)
p1803 = 106%

Con p0500 = 1 e inicio del cálculo se ajustan los siguientes parámetros:
p1574 = 2 V (en motores síncronos con excitación independiente: 4 V)
p1750 bit 2 = 0
p1802 = 9 (modulación de flancos), si r0192 bit 0 = 1
p1802 = 4, si r0192 bit 0 = 0 o conexión en paralelo con sistema de devanado único (p7003)
p1803 = 106%

Con p0500 = 2 e inicio del cálculo se ajustan los siguientes parámetros:
p1574 = 2 V (en motores síncronos con excitación independiente: 4 V)
p1750 bit 2 = 1: La regulación sin encóder de la máquina asíncrona actúa hasta la frecuencia cero.
Este modo de operación sólo es posible para cargas pasivas. A esta categoría pertenecen aplicaciones en las que la carga no genera ningún par en generador al ponerse en marcha y el motor se detiene por sí mismo en caso de bloqueo de impulsos.
p1802 = 4 (RZM/FLB sin sobremodulación)
p1803 = 106%

El ajuste de p1750 sólo es relevante para motores asíncronos.

En cualquier caso, p1802 y p1803 sólo se modifican si no hay seleccionado ningún filtro de salida senoidal (p0230 = 3, 4).

p0505 Selección Sistema de unidades / Selecc Sist unidad

A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** C2(5)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	4	1

Descripción: Parámetro de ajuste del sistema de unidades actual.

Valor:
1: Sistema de unidades SI
2: Sistema de unidades relativo/SI
3: Sistema de unidades USA
4: Sistema de unidades rel./USA

Dependencia: El parámetro no puede modificarse si se ha tomado el mando.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Si se selecciona una representación relativa y posteriormente se modifican los parámetros de referencia (p. ej. p2000), se cambia también el significado físico de algunos parámetros de regulación. De este modo el comportamiento de regulación puede variar (ver p1576, p1621, p1744, p1752, p1755 y p1609, p1612, p1619, p1620).

Nota: Los parámetros de referencia del sistema de unidades % son p. ej. p2000 ... p2004. Estos se visualizan, según la opción elegida, con unidades SI o US.

p0528 Sistema de unidades para ganancia de regulador / Sist uds gan reg

ENCODER, SERVO, TM41

Modificable: C2(5)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el sistema de unidades para la ganancia del regulador.

Valor:
0: Representación física/% (p0505)
1: Representación adimensional (relativa)

Nota: Con p0528 = 0 (física/%) es aplicable:
Los parámetros dependientes pueden conmutarse entre representación física y representación en % por medio de p0505.
Con SERVO (r0107) es aplicable:
El parámetro se inicializa con el valor 0 y no puede modificarse.

p0528 Sistema de unidades para ganancia de regulador / Sist uds gan reg

VECTOR

Modificable: C2(5)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Ajusta el sistema de unidades para la ganancia del regulador.

Valor:
0: Representación física/% (p0505)
1: Representación adimensional (relativa)

Nota: Con VECTOR (r0107) es aplicable:
El parámetro se inicializa con el valor 1 y no puede modificarse.

p0530[0...n] Versión de cojinetes Selección / Vers cojinetes Sel

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	104	0

Descripción: Ajuste de la versión de cojinetes.
0 = Indefinida
1 = Definida manualmente
101 = STANDARD
102 = PERFORMANCE
103 = HIGH PERFORMANCE
104 = ADVANCED LIFETIME
Si se modifica la versión de los cojinetes, el código de los cojinetes (p0531) se modifica en consecuencia.

Dependencia: Ver también: p0301, p0531, p1082, r1082

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Si se introduce una versión válida de cojinetes (p0530), los parámetros de la lista de cojinetes no se pueden modificar (protección contra escritura). La protección contra escritura se anula cuando se introduce la versión de cojinetes 1.

Atención: Si se modifica p0530 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3). La velocidad máxima del cojinete está contenida en la limitación de velocidad máxima p1082.

Nota: Para un motor con DRIVE-CLiQ, el parámetro p0530 sólo se puede cambiar al valor 1 (definido manualmente).

p0531[0...n] Código de cojinetes Selección / Código_coj Selec

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 65535	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Visualiza y ajusta el código de cojinetes.

Si se introducen p0301 y p0530, se preasignará automáticamente desde las listas de parámetros disponibles internamente y, entonces, no será posible modificarlo (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0530.

Si se modifica un código de cojinete (excepto al valor 0), todos los parámetros del cojinete se preasignarán desde las listas de parámetros disponibles internamente.

Dependencia: Ver también: p0301, p0530, p1082, r1082

Atención: Si se modifica p0531 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3). La velocidad máxima del cojinete está contenida en la limitación de velocidad máxima p1082.

Nota: Para un motor con DRIVE-CLiQ, p0531 no se puede modificar.

p0532[0...n] Velocidad de giro máxima del cojinete / Coj n_máx

SERVO	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 210000.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro máxima para el cojinete.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: En motores de lista (p0301) este parámetro se predetermina automáticamente si se elige una versión de cojinetes (p0530) o un código de cojinetes (p0531). Si se selecciona un motor de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0530.

Atención: Si se modifica p0532 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3). La velocidad máxima del cojinete está contenida en la limitación de velocidad máxima p1082.

p0532[0...n] Velocidad lineal máxima del cojinete / Coj v_máx

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [m/min]	**Máx.** 1000.0 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal máxima para el cojinete.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: En motores de lista (p0301) este parámetro se predetermina automáticamente si se elige una versión de cojinetes (p0530) o un código de cojinetes (p0531). Si se selecciona un motor de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0530.

Atención: Si se modifica p0532 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad lineal máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3). La velocidad lineal máxima del cojinete está contenida en la limitación de velocidad máxima p1082.

p0532[0...n] Velocidad de giro máxima del cojinete / Coj n_máx

VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [1/min]	210000.0 [1/min]	0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro máxima para el cojinete.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Precaución: En motores de lista (p0301) este parámetro se predetermina automáticamente si se elige una versión de cojinetes (p0530) o un código de cojinetes (p0531). Si se selecciona un motor de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0530.

Atención: Si se modifica p0532 en el transcurso de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se especificará adecuadamente la velocidad máxima p1082, que también corresponde a la puesta en marcha rápida. Esto no ocurre en la puesta en marcha del motor (p0010 = 3). La velocidad máxima del cojinete está contenida en la limitación de velocidad máxima p1082.

p0570 Lista de exclusión Cantidad valores afectados / List excl Cant

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	50	0

Descripción: Ajusta el número de parámetros de la lista de exclusión p0571 no que deben considerarse en el cálculo automático de parámetros del motor y de regulación (ver p0340, p0578), empezando por el índice 0.

Nota: Determina la cantidad de las entradas que deben considerarse en p0571. Por lo tanto, el valor 0 desactiva toda la lista.

p0571[0...49] Lista de exclusión Cálculo de parámetros del motor/de regulación / Lista exclus. Cálc

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2142	0

Descripción: La lista de exclusión contiene los parámetros que deben excluirse del cálculo automático de parámetros del motor y de regulación (p0340, p0578).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Sin parámetro
348: Velocidad de actuación de debilitamiento de campo Vdc = 600 V
600: Sensor de temperatura en motor
640: Límite intensidad
1082: Velocidad máx.
1441: Velocidad real Tiempo de filtro
1460: Regulador de velocidad giro Ganancia P
1462: Regulador de velocidad giro Tiempo acción integral
1470: Regulador de velocidad giro Ganancia P sin encóder
1472: Regulador velocidad de giro Tiempo acción integral sin encóder
1520: Límite de par superior/en motor
1521: Límite de par inferior/en generador
1530: Límite de potencia en modo motor
1531: Límite de potencia en modo generador
1590: Regulador de flujo Ganancia P
1592: Regulador de flujo Tiempo de acción integral
1656: Filtro de consigna de intensidad Activación
2141: Umbral de velocidad de giro 1
2142: Velocidad de giro Histéresis 1

Nota:
p0570 determina el número de entradas (empezando por el índice 0) para el cual será válido el bloqueo. En p0572 puede ajustarse para qué juegos de datos de accionamiento será válida la lista de exclusión.

Si la entrada es el número de parámetro de un juego de datos del motor, ésta no se sobrescribe en cuanto un solo juego de datos de accionamiento haga referencia a este juego de datos del motor (p0186).

p0571[0...49] Lista de exclusión Cálculo de parámetros del motor/de regulación / Lista exclus. Cálc

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2142	0

Descripción:
La lista de exclusión contiene los parámetros que deben excluirse del cálculo automático de parámetros del motor y de regulación (p0340, p0578).

Valor:
0: Sin parámetro
600: Sensor de temperatura en motor
640: Límite intensidad
1082: Velocidad máx.
1460: Regulador de velocidad giro Ganancia P
1462: Regulador de velocidad giro Tiempo acción integral
1470: Regulador de velocidad giro Ganancia P sin encóder
1472: Regulador velocidad de giro Tiempo acción integral sin encóder
1520: Límite de par superior/en motor
1521: Límite de par inferior/en generador
1530: Límite de potencia en modo motor
1531: Límite de potencia en modo generador
1590: Regulador de flujo Ganancia P
1592: Regulador de flujo Tiempo de acción integral
2141: Umbral de velocidad de giro 1
2142: Velocidad de giro Histéresis 1

Nota:
p0570 determina el número de entradas (empezando por el índice 0) para el cual será válido el bloqueo. En p0572 puede ajustarse para qué juegos de datos de accionamiento será válida la lista de exclusión.

Si la entrada es el número de parámetro de un juego de datos del motor, ésta no se sobrescribe en cuanto un solo juego de datos de accionamiento haga referencia a este juego de datos del motor (p0186).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0572[0...n] Activar lista de exclusión / Act lista exclus.

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Identificador de habilitación que indica si los parámetros de la lista de exclusión p0571 deben sobrescribirse al calcular los parámetros del motor y de regulación para el juego de datos de accionamiento en cuestión (índice = DDS).

Valor:
0: No
1: Sí

Nota: 0: El cálculo automático (p0340, p0578) también sobrescribe los parámetros de la lista p0571.
1: El cálculo automático (p0340, p0578) no sobrescribe los parámetros de la lista p0571.

p0573 Bloquear el cálculo automático del valor de referencia / Bloquear cálculo

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajuste para bloquear el cálculo de los parámetros de referencia (p. ej., p2000) al calcular automáticamente los parámetros del motor y de regulación (p0340, p3900).

Valor:
0: No
1: Sí

Atención: El bloqueo del cálculo del valor de referencia se anula si se introducen nuevos parámetros de motor (p. ej. p0305) y sólo se dispone de un juego de datos de accionamiento (p0180 = 1). Este caso se corresponde con una primera puesta en marcha.

Tras el cálculo de los parámetros del motor y de regulación (p0340, p3900), el bloqueo del cálculo del valor de referencia vuelve a activarse automáticamente.

Nota: Rel. al valor = 0:

El cálculo automático (p0340, p3900) sobrescribe los parámetros de referencia.

Rel. al valor = 1:

El cálculo automático (p0340, p3900) no sobrescribe los parámetros de referencia.

p0578[0...n] Calcular parámetros dependientes de la tecnología / Calc. par. tecn.

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(5), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: El parámetro sirve para calcular todos los parámetros que dependen de la aplicación tecnológica (p0500).

Se calculan todos los parámetros que también pueden determinarse con p0340 = 5.

Valor:
0: Sin cálculo
1: Cálculo completo

Nota: Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0578 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0580 Detector Borne de entrada / MT Borne entrada

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	8	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para el detector para medir la velocidad.

Valor:
0: Ningún detector
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dependencia: Ver también: p0581, p0728
Ver también: A07498

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.
Para seleccionar los valores:
Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota: El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).
Si se rechaza la modificación del parámetro, debe comprobarse si el borne de entrada ya se está utilizando en p0488, p0489, p0493, p0494, p0495, p0680, p2517 o p2518.
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0581 Detector Flanco / MT Flanco

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajusta el flanco para evaluar la señal del detector para medir la velocidad.
0: Flanco 0/1
1: Flanco 1/0

Dependencia: Ver también: p0580

p0582 Detector Impulsos por vuelta / MT Impulsos vuelta

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	12	1

Descripción: Ajusta el número de impulsos por vuelta (p. ej. en discos perforados).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0583 Detector Tiempo de medida máximo / MT t_med máx

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.040 [s]	**Máx.** 10.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de medida máximo para el detector.

Si no llega ningún nuevo impulso antes de terminar el tiempo de medida máximo, entonces la velocidad real en r0586 se pone a cero. Al llegar el próximo impulso se rearranca esta temporización.

Dependencia: Ver también: r0586

r0586 CO: Detector Velocidad real / MT n_real

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real medida con el BERO.

Dependencia: Ver también: p0580, p0583

Nota: Para p0580 = 0 (Ningún detector) se muestra aquí el valor cero.

r0586 CO: Detector Velocidad real / MT v_real

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real medida con el BERO.

Dependencia: Ver también: p0580, p0583

Nota: Para p0580 = 0 (Ningún detector) se muestra aquí el valor cero.

r0587 CO: Detector Tiempo de medida medido / MT t_med medido

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza el tiempo entre los dos últimos impulsos del BERO.

El tiempo de medida se especifica como valor de 32 bits y una resolución de 1/48 µs.

Si no llega ningún nuevo impulso antes de terminar el tiempo de medida máximo ajustado en p0583, entonces r0587 se ajusta al tiempo de medida máximo.

Dependencia: Ver también: p0580

Nota: Para p0580 = 0 (Ningún detector) se muestra aquí el valor cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0588 CO: Detector Contador de impulsos / MT Cont_imp

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de impulsos de medida hasta ahora aparecidos.

Dependencia: Ver también: p0580

Nota: Tras alcanzar 4294967295 (2^32 - 1) el contador comienza de nuevo en 0.

r0589 Detector Tiempo de espera / MT t_espera

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo desde que se detectó el último impulso de medida.
El tiempo de espera se especifica como valor de 32 bits y una resolución de 1/48 µs.
El tiempo de espera se pone a cera con la llegada de un impulso de medida; está limitado al tiempo de medida máximo ajustado en p0583.

Dependencia: Ver también: p0580

Nota: Para p0580 = 0 (Ningún detector) se muestra aquí el valor cero.

p0595 Selección de unidad tecnológica / Sel Unidad tecno

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** C2(5)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Aplicaciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	32	1

Descripción: Selecciona la unidad de los parámetros del regulador tecnológico.

Valor:

1: %
2: 1 relativo, adimensional
3: bar
4: °C
5: Pa
6: ltr/s
7: m³/s
8: ltr/min
9: m³/min
10: ltr/h
11: m³/h
12: kg/s
13: kg/min
14: kg/h
15: t/min
16: t/h
17: N
18: kN
19: Nm
20: psi

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

21: °F
22: gallon/s
23: inch³/s
24: gallon/min
25: inch³/min
26: gallon/h
27: inch³/h
28: lb/s
29: lb/min
30: lb/h
31: lbf
32: lbf ft

Dependencia: Con este parámetro sólo pueden conmutarse unidades de parámetros con el grupo de unidades 9_1.
Ver también: p0596

p0596 Magnitud de referencia de unidad tecnológica / Ref unidad tecno

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.01	340.28235E36	1.00

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para la unidad tecnológica. En caso de conmutación a una unidad absoluta usando el parámetro 595, todos los parámetros afectados quedan referidos a dicha magnitud de referencia.

Dependencia: Ver también: p0595

p0600[0...n] Sensor de temperatura en motor para vigilancia / Mot sensor_temp

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	21	1

Descripción: Ajusta el sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:
0: Ningún sensor
1: Sensor de temperatura vía encóder 1
2: Sensor de temperatura vía encóder 2
3: Sensor de temperatura vía encóder 3
10: Sensor de temperatura vía interconexión BICO
11: Sensor de temperatura vía Motor Module/bornes CU
20: Sensor de temperatura vía interconexión BICO p608
21: Sensor de temperatura vía interconexión BICO p609

Dependencia: Ver también: r0458, p0601, p0603

Precaución: Si, con el sensor de temperatura seleccionado (p0600 > 0), no se conecta el sensor de temperatura del motor, sino otro encóder, se tiene que desactivar la adaptación de temperatura de las resistencias del motor. De lo contrario se producirán, en el modo de regulación, unos errores de par que podrían también tener el efecto de que no fuera posible parar el accionamiento.

Atención: Este parámetro se calcula a través de p0340 en el accionamiento y está bloqueado con p0340 > 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Relativo a p0600 = 0:

En motores asíncronos la temperatura del motor se calcula mediante el modelo de temperatura del motor (ver también p0612.1).

Relativo a p0600 = 1, 2, 3:

Ni el interruptor bimetálico (p0601 = 4) ni el sensor de temperatura PT100 (p0601 = 5) son compatibles.

Relativo a p0600 = 10:

La interconexión BICO deberá realizarse a través de la entrada de conector p0603.

Relativo a p0600 = 11:

Con SINAMICS S120 AC Drive (AC/AC) y uso del Control Unit Adapter CUA31, la conexión del sensor de temperatura se encuentra en el adaptador (X210).

Relativo a p0600 = 20, 21:

La interconexión BICO deberá realizarse a través de la entrada de conector p0608 o bien p0609.

Parámetros correspondientes: p0601, p4600 ... p4603, p4610 ... p4613

p0600[0...n] Sensor de temperatura en motor para vigilancia / Mot sensor_temp

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	21	0

Descripción: Ajusta el sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:

0: Ningún sensor
1: Sensor de temperatura vía encóder 1
2: Sensor de temperatura vía encóder 2
3: Sensor de temperatura vía encóder 3
10: Sensor de temperatura vía interconexión BICO
11: Sensor de temperatura vía Motor Module/bornes CU
20: Sensor de temperatura vía interconexión BICO p608
21: Sensor de temperatura vía interconexión BICO p609

Dependencia: Ver también: r0458, p0601, p0603

Precaución:

Si, con el sensor de temperatura seleccionado (p0600 > 0), no se conecta el sensor de temperatura del motor, sino otro encóder, se tiene que desactivar la adaptación de temperatura de las resistencias del motor. De lo contrario se producirán, en el modo de regulación, unos errores de par que podrían también tener el efecto de que no fuera posible parar el accionamiento.

Atención: Este parámetro se calcula a través de p0340 en el accionamiento y está bloqueado con p0340 > 0.

Nota: Relativo a p0600 = 0:

En motores asíncronos la temperatura del motor se calcula mediante el modelo de temperatura del motor (ver también p0612.1).

Relativo a p0600 = 1, 2, 3:

Ni el interruptor bimetálico (p0601 = 4) ni el sensor de temperatura PT100 (p0601 = 5) son compatibles.

Relativo a p0600 = 10:

La interconexión BICO deberá realizarse a través de la entrada de conector p0603.

Relativo a p0600 = 11:

Con SINAMICS S120 AC Drive (AC/AC) y uso del Control Unit Adapter CUA31, la conexión del sensor de temperatura se encuentra en el adaptador (X210).

Relativo a p0600 = 20, 21:

La interconexión BICO deberá realizarse a través de la entrada de conector p0608 o bien p0609.

Parámetros correspondientes: p0601, p4600 ... p4603, p4610 ... p4613

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0601 Sensor de temperatura Tipo de sensor / Tip Sens_temp

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4	0

Descripción: Ajusta el tipo de sensor para la medición de temperatura en la entrada X21 (Booksize) o X41 (Chassis).
La medida se visualiza en r0035.

Valor:
0: Ningún sensor
1: PTC Alarma y temporización
2: KTY84
4: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0035

Nota: La visualización de la medida depende del tipo de sensor elegido.
Relativo a p0601 = 0 (ningún sensor):
--> r0035 = -200 °C
Relativo a p0601 = 1 (PTC Alarma y temporización):
Resistencia de respuesta = 1650 ohmios (resistencia menor --> r0035 = -50 °C, resistencia mayor --> r0035 = 250 °C).
Relativo a p0601 = 2 (KTY84):
Visualiza la temperatura en °C.
Relativo a p0601 = 4 (NC bimetal Alarma y temporización):
r0035 = -50 °C
--> La resistencia de respuesta es inferior a 100 ohmios (el NC bimetálico está cerrado o presenta cortocircuito).
r0035 = 250 °C
--> La resistencia de respuesta es superior a 100 ohmios (el NC bimetálico está abierto, no está conectado o presenta rotura de hilo).
El valor 4 es el ajuste de fábrica cuando se utilizan los componentes siguientes y no puede cambiarse:
- Basic Line Module (BLM) con Braking Module interno.
- Active Line Module (ALM) con filtro de red Active Interface Module (AIM, p0220[0] = 41 ... 45).
En estos casos, además de la indicación de temperatura se realiza una vigilancia de temperatura.

p0601[0...n] Sensor de temperatura en motor Tipo de sensor / Tip Sens_temp_mot

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	11	2

Descripción: Ajusta el tipo de sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:
0: Ningún sensor
1: PTC Alarma y temporización
2: KTY84
3: KTY84 y PTC (sólo en motores con DRIVE-CLiQ)
4: NC bimetal Alarma y temporiz. (sólo para eval temp vía MM)
5: PT100
10: Evaluación a través de varios canales de temperatura SME12x
11: Evaluación a través de varios canales de temperatura BICO

Dependencia: El modelo térmico del motor sólo se calcula con p0612.1 = 1.
Ver también: r0458, p0600, p0612

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El tipo de sensor de temperatura para la evaluación de la misma se ajusta en p0600.
Con p0600 = 10 (sensor de temperatura vía interconexión BICO) el ajuste en p0601 carece de significado.
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120
Relativo a p0601 = 1 (PTC Alarma y temporización):
Resistencia de respuesta = 1650 ohmios.
Tras rebasarse la resistencia de respuesta se emite la correspondiente alarma y, una vez transcurrido el retardo ajustado en p0606, el correspondiente fallo.
Relativo a p0601 = 3 (KTY84 y PTC (sólo en motores con DRIVE-CLiQ)):
el valor se ajusta automáticamente en motores con DRIVE-CLiQ que utilizan 2 sensores de temperatura.
Relativo a p0601 = 4 (NC bimetal Alarma y temporización (sólo con evaluación de temperatura vía Motor Module)):
Resistencia de respuesta = 100 ohmios.
Tras el disparo se emite la correspondiente alarma y, una vez transcurrido el retardo ajustado en p0606, el correspondiente fallo.
Relativo a p0601 = 5 (PT100):
La evaluación de un PT100 sólo es posible si p0600 = 11 y r0192 bit 15 = 1.
Relativo a p0601 = 10 (evaluación a través de varios canales de temperatura SME12x):
No permitido para p0600 = 0, 10, 11.
Parámetros correspondientes: p4600 ... p4603 (conmutables mediante EDS)
para r0458.8 = 1 se soporta una evaluación de temperatura a través de varios canales de temperatura.
Ejemplos:
Si se evalúa vía SME120 o SME125 están disponibles 4 canales de temperatura (parametrización mediante p4600, p4601, p4602, p4603).
Si se evalúa vía CU310 y CUA32 están disponibles 2 canales de temperatura (interfaz de encóder, parametrización a través de p4600 / regleta de bornes, parametrización a través de p4601).
Rel. a p0601 = 11 (evaluación a través de varios canales de temperatura BICO):
No permitido para p0600 = 0, 10, 11.
Parámetros correspondientes: p4610 ... p4613 (conmutables a través de MDS)

p0602 Conex_paral Nº etapa potencia Sensor de temperatura / Nº_EP Sensor_temp

VECTOR (Paralelo)

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	10	0

Descripción: Ajusta el número de la etapa de potencia a la que está conectado el sensor de temperatura. El valor represente el número del juego de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS). La cantidad de juegos de datos de etapas de potencia está definida en p0120.

p0603 CI: Temperatura del motor Fuente de señal / Mot Temp F_s

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la evaluación de la temperatura en el motor vía interconexión BICO.
Dependencia: Ver también: p0600

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Sensor de temperatura KTY: Rango válido de temperatura -48 °C ... 248 °C.
Sensor de temperatura PTC:
Con un valor = -50 °C es aplicable: Temperatura en motor < Temperatura nominal de respuesta del PTC.
Con un valor = 250 °C es aplicable: Temperatura en motor >= Temperatura nominal de respuesta del PTC.
Nota:
Si se usa un Terminal Module 31 (TM31) es aplicable:
- El tipo de sensor se ajusta con p4100.
- La señal de temperatura de interconecta a través de CO: r4105.

p0604[0...n] Temperatura del motor Umbral de alarma / Temp_mot UAlarma

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [°C]	**Máx.** 200.0 [°C]	**Ajuste de fábrica** 120.0 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma para la vigilancia de la temperatura en el motor.
Dependencia: Ver también: p0606
Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.
Nota: La histéresis para la anulación de la alarma es de 2 kelvin.
El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0604[0...n] Temperatura del motor Umbral de alarma / Temp_mot UAlarma

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [°C]	**Máx.** 200.0 [°C]	**Ajuste de fábrica** 130.0 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma para la vigilancia de la temperatura en el motor.
Dependencia: Ver también: p0606
Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.
Nota: La histéresis para la anulación de la alarma es de 2 kelvin.
El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0605[0...n] Temperatura del motor Umbral de fallo / Temp_mot Um fallo

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016, 8017
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [°C]	**Máx.** 200.0 [°C]	**Ajuste de fábrica** 145.0 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de fallo para la vigilancia de temperatura en el motor.
Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.
Nota: La histéresis para la anulación del fallo es de 2 kelvin.
El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0606[0...n] Temperatura en motor Temporización / Temp_mot Tempo

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	600.000 [s]	240.000 [s]

Descripción: Ajusta la temporización para el umbral de alarma en la vigilancia de temperatura del motor.

Esta temporización se arranca si se rebasa el umbral de alarma por temperatura (p0604).

Si ha transcurrido la temporización sin que se baje del umbral de alarma por temperatura, entonces se emite el aviso de fallo F07011.

Si antes de acabar la temporización se sobrepasa con antelación el umbral de fallo por temperatura (p0605), entonces se emite inmediatamente el fallo F07011.

El fallo es confirmable siempre que la temperatura del motor no haya superado aún el umbral de fallo y haya vuelto a bajar de los umbrales de alarma.

Dependencia: Ver también: p0604, p0605

Ver también: F07011, A07910

Nota: Ajustando p0606 = 0 s se desactiva la temporización y ya sólo actúa el umbral de fallo.

Sensor KTY: Si se ajusta el valor mínimo se desconecta la temporización y el fallo sólo se avisa cuando se rebasa p0605.

Sensor PTC, NC bimetálico: El valor mínimo de la temporización carece de significado especial.

p0606[0...n] Temperatura en motor Temporización / Temp_mot Tempo

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	600.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta la temporización para el umbral de alarma en la vigilancia de temperatura del motor.

Esta temporización se arranca si se rebasa el umbral de alarma por temperatura (p0604).

Si ha transcurrido la temporización sin que se baje del umbral de alarma por temperatura, entonces se emite el aviso de fallo F07011.

Si antes de acabar la temporización se sobrepasa con antelación el umbral de fallo por temperatura (p0605), entonces se emite inmediatamente el fallo F07011.

El fallo es confirmable siempre que la temperatura del motor no haya superado aún el umbral de fallo y haya vuelto a bajar de los umbrales de alarma.

Dependencia: Ver también: p0604, p0605

Ver también: F07011, A07910

Nota: Ajustando p0606 = 0 s se desactiva la temporización y ya sólo actúa el umbral de fallo.

Sensor KTY: Si se ajusta el valor mínimo se desconecta la temporización y el fallo sólo se avisa cuando se rebasa p0605.

Sensor PTC, NC bimetálico: El valor mínimo de la temporización carece de significado especial.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0607[0...n] Fallo sensor de temperatura Temporización / Fallo sensorTiempo

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [s]	600.000 [s]	0.100 [s]

Descripción: Ajusta la temporización entre la emisión de alarma y fallo en caso de fallo en sensor de temperatura.

Si aparece un fallo en sensor se arranca esta temporización. Si ha transcurrido la temporización y sigue presente el fallo en el sensor, entonces se emite el aviso de fallo correspondiente.

Atención: El tiempo parametrizado se redondea internamente a un múltiplo entero de 48 ms.

Nota: Si se trata de una máquina asíncrona, al ajustar el valor mínimo se desactiva la temporización y no se emite aviso de fallo. La vigilancia de temperatura se hace entonces en base al modelo térmico.

p0608[0...3] CI: Temperatura del motor Fuente de señal 2 / Temp_mot F_s 2

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal 2 para la evaluación de la temperatura en el motor vía interconexión BICO.

Índice:
[0] = Canal temperatura motor 1
[1] = Canal temperatura motor 2
[2] = Canal temperatura motor 3
[3] = Canal temperatura motor 4

Dependencia: Ver también: p0600

Nota: Sensor de temperatura KTY:

Rango válido de temperatura -48 °C ... 248 °C.

Sensor de temperatura PTC/bimetal:

Con un valor -50 °C es aplicable: Temperatura en motor < Temperatura nominal de respuesta del PTC (contacto bimetal cerrado).

Con un valor 250 °C es aplicable: Temperatura en motor >= Temperatura nominal de respuesta del PTC (contacto bimetal abierto).

Nota:

Si se usa un Terminal Module 120 (TM120) es aplicable:

- El tipo de sensor se ajusta con p4100.
- La señal de temperatura se interconecta a través de la salida de conector r4105.

p0609[0...3] CI: Temperatura del motor Fuente de señal 3 / Temp_mot F_s 3

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal 3 para la evaluación de la temperatura en el motor vía interconexión BICO.

Índice:
[0] = Canal temperatura motor 1
[1] = Canal temperatura motor 2
[2] = Canal temperatura motor 3
[3] = Canal temperatura motor 4

Dependencia: Ver también: p0600

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Sensor de temperatura KTY:
Rango válido de temperatura -48 °C ... 248 °C.
Sensor de temperatura PTC/bimetal:
Con un valor -50 °C es aplicable: Temperatura en motor < Temperatura nominal de respuesta del PTC (contacto bimetal cerrado).
Con un valor 250 °C es aplicable: Temperatura en motor >= Temperatura nominal de respuesta del PTC (contacto bimetal abierto).
Nota:
Si se usa un Terminal Module 120 (TM120) es aplicable:
- El tipo de sensor se ajusta con p4100.
- La señal de temperatura se interconecta a través de la salida de conector r4105.

p0610[0...n] Sobretemperatura en motor Reacción / Mot Reac Temp

VECTOR

Modificable: C2(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajusta la reacción al alcanzar el umbral de alarma de la temperatura del motor.

Valor:
0: Ninguna reacción, sólo alarma, sin reducción de I_máx
1: Alarma con reducción de I_máx y fallo
2: Alarma y fallo, sin reducción de I_máx

Dependencia: Ver también: p0601, p0604, p0605
Ver también: F07011, A07910

Nota: La reducción de I_máx no se ejecuta con PTC (p0601 = 1) o NC bimetálico (p0601 = 4).
La reducción de I_máx ocasiona una menor frecuencia de salida.

p0611[0...n] Constante de tiempo térmica del modelo de motor I2t / T mod_mot I2t

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8017
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [s]	20000 [s]	0 [s]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del devanado.
La constante de tiempo indica el tiempo de calentamiento del devanado estatórico frío bajo carga con la intensidad a rotor parado hasta alcanzar el 63 % de la temperatura de devanado soportable permanentemente.

Dependencia: El parámetro sólo se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).
Ver también: r0034, p0612, p0615
Ver también: F07011, A07012, A07910

Precaución: En motores de lista (p0301) este parámetro se predetermina automáticamente desde la base de datos de motores.
Si se selecciona un motor de lista, este parámetro ya no podrá modificarse (protección contra escritura). Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

Nota: Si el parámetro se resetea a p0611 = 0, se desconecta el modelo térmico del motor I2t (ver también p0612).
Si no se ha parametrizado ningún sensor de temperatura, se hace referencia a la temperatura ambiente para el modelo térmico del motor de p0625.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0612[0...n] Modelo de motor térmico Configuración / Mod mot térm Conf

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8017
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0010 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el modelo de motor térmico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Activar modelo de motor I2t	Sí	No	-
01	Activar modelo de temperatura de motor	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0034, p0611, p0615

Nota: Rel. a bit 00:

Este bit sólo se usa con motores síncronos con excitación por imanes permanentes (p0300 = 2xx). Sólo es posible conectar la vigilancia térmica I2t si la constante de tiempo es mayor que cero (p0611 > 0).

Rel. a bit 01:

Este bit sirve para conectar y desconectar el modelo de motor térmico para motores asíncronos.

p0615[0...n] Modelo de motor I2t Umbral de fallo / Umbr. mod_mot I2t

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8017
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [°C]	220.0 [°C]	180.0 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de fallo para la vigilancia a través del modelo de motor térmico I2t.

Dependencia: El parámetro sólo se usa con motores síncronos con excitación por imanes permanentes (p0300 = 2xx).

Ver también: r0034, p0611, p0612

Ver también: F07011, A07012

Precaución: Si se selecciona un motor de lista (p0301), este parámetro se predetermina automáticamente y está protegido contra escritura. Para anular la protección contra escritura debe tenerse en cuenta la información en p0300.

p0616[0...n] Sobretemperatura en motor Umbral de alarma 1 / Mot Adv Temp 1

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [°C]	200.0 [°C]	195.0 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma 1 para la vigilancia de temperatura en el motor.

Nota: El umbral de alarma no está acoplado a la temporización p0606 como p0604. La histéresis para la anulación del fallo es de 2 kelvin.

p0616[0...n] Sobretemperatura en motor Umbral de alarma 1 / Mot Adv Temp 1

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [°C]	200.0 [°C]	130.0 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma 1 para la vigilancia de temperatura en el motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El umbral de alarma no está acoplado a la temporización p0606 como p0604. La histéresis para la anulación del fallo es de 2 kelvin.

p0620[0...n] Adaptación térmica Resistencia estatórica y rotórica / Mot adapt_térm R

SERVO

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	2

Descripción: Ajusta la adaptación térmica de la resistencia del estátor / del primario y del rotor / del secundario de acuerdo a r0395 o r0396, resp.

Valor:
0: Sin adaptación térmica de resistencia estatórica y rotórica
1: Resistencias adaptadas a las temperaturas del modelo térmico
2: Resistencias adaptadas a la temp.medida del devanado del estátor

Nota: Con p0620 = 1 es aplicable:

La resistencia estatórica se adapta con ayuda de la temperatura en r0035 y la resistencia rotórica considerando el modelo de temperatura en r0633.

Con p0620 = 2 es aplicable:

La resistencia del estátor se adapta con ayuda de la temperatura en r0035. La temperatura del rotor para adaptar la resistencia rotórica se calcula, dado el caso, a partir de la temperatura estatórica (r0035) como sigue:

theta_R = (r0628 + r0625) / (r0627 + r0625) * r0035

p0620[0...n] Adaptación térmica Resistencia estatórica y rotórica / Mot adapt_térm R

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	1

Descripción: Ajusta la adaptación térmica de la resistencia del estátor / del primario y del rotor / del secundario de acuerdo a r0395 o r0396, resp.

Valor:
0: Sin adaptación térmica de resistencia estatórica y rotórica
1: Resistencias adaptadas a las temperaturas del modelo térmico
2: Resistencias adaptadas a la temp.medida del devanado del estátor

Nota: Con p0620 = 1 es aplicable:

La resistencia estatórica se adapta con ayuda de la temperatura en r0035 y la resistencia rotórica considerando el modelo de temperatura en r0633.

Con p0620 = 2 es aplicable:

La resistencia del estátor se adapta con ayuda de la temperatura en r0035. La temperatura del rotor para adaptar la resistencia rotórica se calcula, dado el caso, a partir de la temperatura estatórica (r0035) como sigue:

theta_R = (r0628 + r0625) / (r0627 + r0625) * r0035

En caso de motores síncronos con excitación independiente y p0620 = 1, se calcula internamente de forma automática con p0620 = 2. No existe un modelo térmico para la adaptación de las resistencias amortiguadoras.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0621[0...n] Identificación de resistencia del estátor tras reconexión / Ident_Rst Rearr

VECTOR (n/M)	**Modificable:** C2(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2	0

Descripción: Selecciona la identificación de la resistencia del estátor tras el arranque de la Control Unit (sólo con regulación vectorial).

Esta rutina de identificación permite medir la resistencia actual del estátor y, a partir de la relación con el resultado de la identificación de los datos del motor (p0350) y la temperatura ambiente aplicable (p0625), la temperatura media actual en el devanado del estátor. El resultado sirve para inicializar el modelo térmico del motor.

p0621 = 1:

Identificación de la resistencia del estátor sólo al conectar por primera vez el accionamiento (habilitación de impulsos) tras el arranque de la Control Unit.

p0621 = 2:

Identificación de la resistencia del estátor cada vez que se conecte el accionamiento (habilitación de impulsos).

Valor:
0: Ninguna identificación de Rs
1: Identificación de Rs tras rearranque
2: Identificación de Rs tras cada conexión

Dependencia:
- Identificación de datos del motor (ver p1910) realizada con motor en frío.
- Temperatura ambiente ajustada en p0625 en el instante de la identificación de los datos del motor.

Ver también: p0622, r0623

Atención: La temperatura del estátor así determinada sólo puede compararse con reservas con el valor medido por el sensor de temperatura (KTY), ya que éste refleja generalmente el punto más caliente del devanado, mientras que la medida resultante de la identificación refleja su valor medio.

Por otro lado se trata de una medición rápida que se realiza durante la fase de magnetización de la máquina asíncrona y ofrece una precisión limitada.

Nota: La medición se efectúa en los casos siguientes:
- en motores asíncronos;
- si la regulación vectorial está activa (verp1300);
- si no hay conectado ningún sensor de temperatura (KTY);
- si el motor está parado al realizar la conexión.

En caso de rearranque al vuelo de un motor que está girando, las temperaturas del modelo térmico del motor se preajustan a los valores correspondientes a un tercio de sobrecalentamiento. Sin embargo, esto sucede sólo una vez tras el arranque de la CU (p. ej. tras un fallo de la red).

Si está activada la función de identificación, el tiempo de magnetización lo define el ajuste de p0622 y no el de p0346. La magnetización rápida (p1401.6) se desconecta internamente y se visualiza la alarma A07416. La habilitación de la velocidad se realiza al término de la medición.

p0622[0...n] Tiempo de excitación del motor para Ident_Rs rearranque / t_exc Id_Rs

VECTOR (n/M)	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [s]	20.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de excitación del motor para la identificación de la resistencia del estátor tras el rearranque.

Dependencia: Ver también: p0621, r0623

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con p0622 < p0346 es aplicable:

Si la identificación está activa, el tiempo de magnetización se ve afectado por p0622. La habilitación de la velocidad se realiza al término de la medición, pero no antes de que haya transcurrido el tiempo en p0346 (ver r0056 bit 4). La duración de la medición también depende del tiempo transitorio de la intensidad de medida.

Con p0622 >= p0346 es aplicable:

El parámetro p0622 se limita internamente al tiempo de magnetización p0346, de manera que p0346 representa el tiempo de magnetización máximo posible en la identificación. Así pues, la duración total de la medición (magnetización, tiempo transitorio de medida y tiempo de medida) es siempre mayor que p0346.

r0623 Resistencia estátor de Identificación de Rs tras rearranque / R_estátor Id_reset

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia del estátor identificada tras la identificación de Rs después del rearranque.

Dependencia: Ver también: p0621, p0622

p0624[0...n] Offset de temperatura de motor de PT100 / Offset_T mot PT100

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -100.0 [K]	**Máx.** 100.0 [K]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [K]

Descripción: Ajusta el offset de temperatura para la medida de PT100.

Si la temperatura del motor indicada en r0035 y la temperatura real del motor son diferentes, este offset puede introducirse en el parámetro. Con ello se compensará la diferencia.

Dependencia: Ver también: p0600, p0601, p0602

Nota: El parámetro tiene efecto únicamente para los siguientes ajustes:

- Se capta el sensor de temperatura de la etapa de potencia (p0600 = 11).
- Se ha seleccionado PT100 como tipo de sensor (p0601 = 5).

Si se conoce la resistencia conectada en serie con PT100 (p. ej., resistencia del cable de alimentación), debe utilizarse la siguiente fórmula para la conversión:

Offset en p0624: resistencia medida en ohmios x 2,5 K/ohm

Ejemplo:

Resistencia medida del cable = 2 ohm

--> 2 ohm x 2,5 K/ohm = 5,0 K

p0625[0...n] Motor Temperatura ambiente / Mot T_ambiente

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -40 [°C]	**Máx.** 80 [°C]	**Ajuste de fábrica** 20 [°C]

Descripción: Definición de la temperatura ambiente del motor para calcular el modelo de temperatura del motor.

Nota: Los parámetros de las resistencias estatórica y rotórica (p0350, p0354) están referidos esta temperatura.

Si está activado el modelo térmico del motor I2t para motores síncronos con excitación por imanes permanentes (ver p0611), p0625 pasa al cálculo de modelo cuando no hay disponible ningún sensor de temperatura (ver p0601).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0626[0...n] Motor Sobretemperatura en devanado rotórico / Mot sobre_T hierro

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 20 [K]	**Máx.** 200 [K]	**Ajuste de fábrica** 50 [K]

Descripción: Definición de la sobretemperatura nominal del hierro del estátor referida a la temperatura ambiente.

Dependencia: Con motores de las series 1LA5 y 1LA7 (ver p0300) el parámetro se predetermina en función de p0307 y p0311.
Ver también: p0625

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0627[0...n] Motor Sobretemperatura en devanado estatórico / Mot sobr_T estátor

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 20 [K]	**Máx.** 200 [K]	**Ajuste de fábrica** 80 [K]

Descripción: Definición de la sobretemperatura nominal del devanado del estátor referida a la temperatura ambiente.

Dependencia: Con motores de las series 1LA5 y 1LA7 (ver p0300) el parámetro se predetermina en función de p0307 y p0311.
Ver también: p0625

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

p0628[0...n] Sobretemperatura del devanado rotórico del motor / Mot sobre_T rotor

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 20 [K]	**Máx.** 200 [K]	**Ajuste de fábrica** 100 [K]

Descripción: Definición de la sobretemperatura nominal del rotor de jaula referida a la temperatura ambiente.

Dependencia: Con motores de las series 1LA5 y 1LA7 (ver p0300) el parámetro se predetermina en función de p0307 y p0311.
Ver también: p0625

Nota: El parámetro se resetea a p3900 > 0 al salir de la puesta en marcha rápida si no hay ajustado ningún motor de lista (ver p0300).

r0630[0...n] Modelo de temperatura de motor Temperatura ambiente / MotTMod T_amb.

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura ambiente del modelo de temperatura del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0631[0...n] Modelo de temperatura de motor Temperatura núcleo estátor / MotTMod T_hierro

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura del hierro del estátor del modelo de temperatura del motor.

r0632[0...n] Modelo de temperatura de motor Temperatura devanado estátor / MotTMod T_cobre

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura del devanado estatórico del modelo de temperatura del motor.

r0633[0...n] Modelo de temperatura de motor Temperatura en rotor / MotTMod T_rotor

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura del rotor del modelo de temperatura del motor.

p0634[0...n] Flujo Q Constante de flujo no saturada / FLUQ CFLU NOSAT

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [Vfef]	**Máx.** 100.000 [Vfef]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [Vfef]

Descripción: La función de flujo en cuadratura no lineal y acoplada en cruz se describe mediante 4 coeficientes.
Este parámetro pondera la parte no saturada de la función de flujo en cuadratura.

p0635[0...n] Flujo Q Const. comp. transv. corriente no saturada / FLUQ CCT NOSAT

VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: La función de flujo en cuadratura no lineal y acoplada en cruz se describe mediante 4 coeficientes.
Este parámetro describe la dependencia de la parte no saturada del componente transversal de la corriente.

Dependencia: Ver también: p0634

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0636[0...n] Flujo Q Const. comp. longitudinal corriente no saturada / FLUQ CCL NOSAT

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: La función de flujo en cuadratura no lineal y acoplada en cruz se describe mediante 4 coeficientes.
Este parámetro describe la dependencia de la parte no saturada del componente longitudinal de la corriente.

Dependencia: Ver también: p0634

p0637[0...n] Flujo Q Gradiente de flujo saturado / FLUQ Grad SAT

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [mH]	**Máx.** 10000.00 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mH]

Descripción: La función de flujo en cuadratura no lineal y acoplada en cruz se describe mediante 4 coeficientes.
Este parámetro describe el gradiente de la parte saturada sobre el componente transversal de la corriente.

Dependencia: Ver también: p0634, p0635, p0636

p0640[0...n] Límite intensidad / Límite intensidad

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(1, 3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5722, 6640
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el límite de intensidad.

Dependencia: Ver también: r0209, p0323

Nota: Como este parámetro es parte de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), si se modifican p0305, p0323 y p0338, el parámetro se predetermina de forma adecuada.

El límite de intensidad p0640 se limita a r0209 y p0323. Si está ajustado a cero no se realiza la limitación a p0323.

El límite de intensidad resultante se indica en r0067. r0067 es reducido también eventualmente por el modelo térmico del Motor Module.

Los límites de par y potencia (p1520, p1521, p1530, p1531) adecuados para el límite de intensidad se calculan automáticamente al salir de la puesta en marcha rápida ajustando p3900 > 0 o con ayuda de la parametrización automática con p0340 = 3, 5.

Con VECTOR (p0107) es aplicable:

p0640 se limita a 4,0 x p0305.

p0640 se predetermina durante la puesta en marcha automática (p. ej. a 1,5 x p0305, con p0305 = r0207[1]).

p0640 deberá entrase durante la puesta en marcha. Por ello p0640 no es calculado por la parametrización automática al salir de la puesta en marcha rápida (p3900 > 0).

Con SERVO (p0107) es aplicable:

Durante la parametrización automática (p0340 = 1, p3900 > 0) p0640 se predetermina como sigue considerando los límites r0209 y r0323:

- Para motores asíncronos: p0640 = 1,5 x p0305
- Para motores síncronos: p0640 = p0338

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0641[0...n] CI: Límite de intensidad variable / Límite intens. var

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de intensidad variable.
El valor está referido a p0640.

p0642[0...n] Modo sin encóder Reducción de intensidad / Sin encóder Red_I

SERVO	**Modificable:** C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la reducción para el límite de intensidad en el modo sin encóder.
El valor está referido a p0640.

Dependencia: Ver también: r0209, p0323, p0491, p0640, p1300, p1404

Nota: Si se opera con el motor tanto en modo con encóder como en modo sin encóder (p. ej., p0491 distinto a 0 o p1404 < p1082), puede reducirse la intensidad máxima en el modo sin encóder. De este modo se reducen las modificaciones de datos del motor causantes de interferencias y condicionadas por la saturación en el modo sin encóder.

p0643[0...n] Protección de sobretensión en motores síncronos / Protec_sobreten

SERVO	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajusta la protección de sobretensión en motores síncronos trabajando con debilitamiento de campo.

Valor:
0: Ninguna acción
1: Voltage Protection Module (VPM)

Dependencia: Ver también: p0316, p1082, r1082, p1231, p9601, p9801
Ver también: F07432, F07906, F07907

Atención: Si se anula la limitación de velocidad, es responsabilidad del usuario el implementar una protección de sobretensión adecuada.

Nota: Cuando funcionan con debilitamiento de campo, los motores síncronos pueden generar altas tensiones en el circuito intermedio en caso de defecto. Para proteger el sistema de accionamiento contra daños por sobretensión existen las posibilidades siguientes:

- Limitación de la velocidad máxima (p1082), y ninguna otra protección.

La velocidad máxima sin protección se calcula como sigue:

Motores giratorios: p1082 [1/min] <= 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]

Motores lineales: p1082[m/min] <= 73.484 * r0297/0316 [N/A]

- Uso de un Voltage Protection Module (VPM) asociado a la función "Par desconectado con seguridad" (p9601, p9801).

En caso de defecto el VPM cortocircuita el motor. Como deben suprimirse los impulsos durante el cortocircuitado, es necesario cablear al VPM los bornes para la función "Par desconectado con seguridad".

- Activa la protección de tensión interna (IVP) con p1231 = 3.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0643[0...n] Protección de sobretensión en motores síncronos / Protec_sobreten

VECTOR (n/M)

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta la protección de sobretensión en motores síncronos trabajando con debilitamiento de campo.

Valor:
0: Ninguna acción
1: Voltage Protection Module (VPM)

Dependencia: Ver también: p0316, p1082, r1082, p1231, p9601, p9801

Ver también: F07432, F07906, F07907

Atención: Si se anula la limitación de velocidad, es responsabilidad del usuario el implementar una protección de sobretensión adecuada.

Nota: Cuando funcionan con debilitamiento de campo, los motores síncronos pueden generar altas tensiones en el circuito intermedio en caso de defecto. Para proteger el sistema de accionamiento contra daños por sobretensión existen las posibilidades siguientes:

- Limitación de la velocidad máxima (p1082), y ninguna otra protección.

La velocidad máxima sin protección se calcula como sigue:

Motores giratorios: p1082 [1/min] <= 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]

Motores lineales: p1082[m/min] <= 73.484 * r0297/0316 [N/A]

- Uso de un Voltage Protection Module (VPM) asociado a la función "Par desconectado con seguridad" (p9601, p9801).

En caso de defecto el VPM cortocircuita el motor. Como deben suprimirse los impulsos durante el cortocircuitado, es necesario cablear al VPM los bornes para la función "Par desconectado con seguridad".

- Activa la protección de tensión interna (IVP) con p1231 = 3.

p0645[0...n] Motor Característica kT kT1 / Mot Caract_kT kT1

SERVO (Lin, Reg_M avz)

Modificable: C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [N/Aef]	200.00 [N/Aef]	0.00 [N/Aef]

Descripción: Ajusta la constante kT1 para la característica kT.

kT(iq) = kT1 + kT3 * iq^2 + kT5 * iq^4 + kT7 * iq^6

Dependencia: Ver también: p0316, p0646, p0647, p0648, p1780

Nota: Como ajuste estándar actúa el valor en p0316.

En valor en p0316 no se tiene en cuenta y la característica kT actúa cuando se cumplen las condiciones siguientes:

- El módulo de función "Regulación de par avanzada" está activado (r0108 = 1).
- La característica kT está activada (p1780.9 = 1).

p0645[0...n] Motor Característica kT kT1 / Mot Caract_kT kT1

SERVO (Reg_M avz)

Modificable: C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [Nm/A]	200.00 [Nm/A]	0.00 [Nm/A]

Descripción: Ajusta la constante kT1 para la característica kT.

kT(iq) = kT1 + kT3 * iq^2 + kT5 * iq^4 + kT7 * iq^6

Dependencia: Ver también: p0316, p0646, p0647, p0648, p1780

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Como ajuste estándar actúa el valor en p0316.
En valor en p0316 no se tiene en cuenta y la característica kT actúa cuando se cumplen las condiciones siguientes:
- El módulo de función "Regulación de par avanzada" está activado (r0108 = 1).
- La característica kT está activada (p1780.9 = 1).

p0646[0...n] Motor Característica kT kT3 / Mot Caract_kT kT3

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Ajusta la constante kT3 para la característica kT.
kT(iq) = kT1 + kT3 * iq^2 + kT5 * iq^4 + kT7 * iq^6

Dependencia: Ver también: p0316, p0645, p0647, p0648, p1780

Nota: Como ajuste estándar actúa el valor en p0316.
En valor en p0316 no se tiene en cuenta y la característica kT actúa cuando se cumplen las condiciones siguientes:
- El módulo de función "Regulación de par avanzada" está activado (r0108 = 1).
- La característica kT está activada (p1780.9 = 1).

p0647[0...n] Motor Característica kT kT5 / Mot Caract_kT kT5

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Ajusta la constante kT5 para la característica kT.
kT(iq) = kT1 + kT3 * iq^2 + kT5 * iq^4 + kT7 * iq^6

Dependencia: Ver también: p0316, p0645, p0646, p0648, p1780

Nota: Como ajuste estándar actúa el valor en p0316.
En valor en p0316 no se tiene en cuenta y la característica kT actúa cuando se cumplen las condiciones siguientes:
- El módulo de función "Regulación de par avanzada" está activado (r0108 = 1).
- La característica kT está activada (p1780.9 = 1).

p0648[0...n] Motor Característica kT kT7 / Mot Caract_kT kT7

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** C2(1, 3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Ajusta la constante kT7 para la característica kT.
kT(iq) = kT1 + kT3 * iq^2 + kT5 * iq^4 + kT7 * iq^6

Dependencia: Ver también: p0316, p0645, p0646, p0647, p1780

Nota: Como ajuste estándar actúa el valor en p0316.
En valor en p0316 no se tiene en cuenta y la característica kT actúa cuando se cumplen las condiciones siguientes:
- El módulo de función "Regulación de par avanzada" está activado (r0108 = 1).
- La característica kT está activada (p1780.9 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0650[0...n] Horas de funcionamiento actuales del motor / t_func mot actual

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [h]	**Máx.** 4294967295 [h]	**Ajuste de fábrica** 0 [h]

Descripción: Visualiza las horas de funcionamiento para el motor correspondiente.

El contador de horas de funcionamiento del motor continúa cuando se habilitan los impulsos. Cuando se anula la habilitación de impulsos se detiene el contador y se memoriza su valor.

Dependencia: Para poder guardar de forma no volátil el valor del contador de horas de funcionamiento son necesarios estos requisitos:

- Firmware V2.2 o superior.
- Control Unit 320 (CU320) con versión de hardware C o superior (módulo con NVRAM).

Ver también: p0651

Ver también: A01590

Nota: El contador de horas de funcionamiento en p0650 sólo puede resetearse a 0. Con ello se ajusta automáticamente p0651 = 0.

Con p0651 = 0 está desconectado el contador de horas de funcionamiento.

El contador de horas de funcionamiento sólo funciona con los juegos de datos de motor 0 y 1 (Motor Data Set, MDS).

p0651[0...n] Intervalo de mantenimiento en horas de funcionamiento del motor / Manten. t_fun. mot

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [h]	**Máx.** 150000 [h]	**Ajuste de fábrica** 0 [h]

Descripción: Ajusta el intervalo de mantenimiento, en horas, para el motor correspondiente.

Tras alcanzar las horas de funcionamiento ajustadas aquí se emite el fallo correspondiente.

Dependencia: Ver también: p0650

Ver también: A01590

Nota: Con p0651 = 0 está desconectado el contador de horas de funcionamiento.

El contador de horas de funcionamiento sólo funciona con los juegos de datos de motor 0 y 1 (Motor Data Set, MDS).

p0652[0...n] Motor Resistencia estatórica Factor de escala / Mot R_estátor Esc

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 300.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el factor para valorar la resistencia estatórica.

Dependencia: Ver también: p0350, r0370

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0653[0...n] Motor Inductancia dispersa del estátor Factor escala / Mot L_disp_est Esc

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 300.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el factor para valorar la inductancia dispersa del estátor.

Dependencia: Ver también: p0356, r0377

p0655[0...n] Inductancia magnetizante del motor Eje d saturado Escala / Mot L_mag d sat Es

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 300.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Factor para valorar la inductancia magnetizante en dirección del eje del rotor (eje d).

Dependencia: Ver también: p0360, r0382

p0656[0...n] Inductancia magnetizante del motor Eje q saturado Escala / Mot L_mag q sat Es

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 300.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Factor para valorar la inductancia magnetizante en dirección transversal al eje del rotor (eje q).

Dependencia: Ver también: p0361, r0383

p0657[0...n] Motor Inductancia amortiguadora eje d Factor escala / Mot L_amt_d Esc

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 300.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Factor para valorar la inductancia amortiguadora en dirección del eje del rotor (eje d).

Dependencia: Ver también: p0358, r0380

p0658[0...n] Motor Inductancia amortiguadora eje q Factor escala / Mot L_amt q Esc

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 300.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Factor para valorar la inductancia amortiguadora en dirección transversal al eje del rotor (eje q).

Dependencia: Ver también: p0359, r0381

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0659[0...n] Motor Resistencia amortiguadora eje d Factor escala / Mot R_amt_d Esc

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Factor para valorar la resistencia amortiguadora en dirección del eje del rotor (eje d).

Dependencia: Ver también: p0354, r0374

p0660[0...n] Motor Resistencia amortiguadora eje q Factor escala / Mot R_amt q Esc

VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Factor para valorar la resistencia amortiguadora en dirección transversal al eje del rotor (eje q).

Dependencia: Ver también: p0355, r0375

p0680[0...7] Detector central Borne de entrada / Det. centr. entr.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	8	0

Descripción: Ajusta la entrada digital utilizada en la función "Evaluación detector central".

p0680[0]: Entrada digital detector 1

p0680[1]: Entrada digital detector 2

...

p0680[7]: Entrada digital detector 8

Valor:

0: Ningún detector
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dependencia: Ver también: p0728

Atención: Relativo a la designación de bornes:

El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Para seleccionar los valores:

Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como entrada (p0728.x = 0).

Si se rechaza la modificación del parámetro, debe comprobarse si el borne de entrada ya se está utilizando en p0488, p0489, p0493, p0494, p0495, p0580, p2517 o p2518.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0681 BI: Detector central Señal de sincronización Fuente de señal / Det. centr. s_sinc

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la señal de sincronización (SYN) de la función "Evaluación detector central".
Esta señal permite realizar una sincronización de la hora general del sistema entre el maestro y el esclavo.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p0682 CI: Detector central Fuente de señal para palabra de mando / Det centr. F_s STW

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la palabra de mando de la función "Evaluación detector central".

p0684 Detector central Método de evaluación / Detec cent Mét_evl

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajusta el método de evaluación para la función "Evaluación detector central".

Valor:
0: Medida con handshake
1: Medida sin handshake

Nota: Al medir sin handshake, el detector puede presentar una frecuencia de evaluación superior.
El control superior debe soportar el ajuste "Medida sin handshake". En SIMOTION D con SINAMICS integrado o con CX32 no puede utilizarse este ajuste.

r0685 Detector central Palabra de mando Visualización / Det centr. STW Vis

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Ajusta la palabra de mando para la función "Evaluación detector central".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Flanco decreciente detector 1	Sí	No	-
01	Flanco decreciente detector 2	Sí	No	-
02	Flanco decreciente detector 3	Sí	No	-
03	Flanco decreciente detector 4	Sí	No	-
04	Flanco decreciente detector 5	Sí	No	-
05	Flanco decreciente detector 6	Sí	No	-
06	Flanco decreciente detector 7	Sí	No	-
07	Flanco decreciente detector 8	Sí	No	-
08	Flanco creciente detector 1	Sí	No	-
09	Flanco creciente detector 2	Sí	No	-
10	Flanco creciente detector 3	Sí	No	-
11	Flanco creciente detector 4	Sí	No	-
12	Flanco creciente detector 5	Sí	No	-
13	Flanco creciente detector 6	Sí	No	-
14	Flanco creciente detector 7	Sí	No	-
15	Flanco creciente detector 8	Sí	No	-

r0686[0...7] CO: Detector central Tiempo medida Flanco creciente / Det cent t_med 0/1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Unsigned16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:

En la función "Evaluación central de detectores, visualiza el tempo de medida con flanco creciente en la entrada digital.

El tiempo de medida se especifica como valor de 16 bits y una resolución de 0,25 µs.

r0686[0]: Tiempo medida flanco creciente detector 1
r0686[1]: Tiempo medida flanco creciente detector 2
r0686[2]: Tiempo medida flanco creciente detector 3
r0686[3]: Tiempo medida flanco creciente detector 4
r0686[4]: Tiempo medida flanco creciente detector 5
r0686[5]: Tiempo medida flanco creciente detector 6
r0686[6]: Tiempo medida flanco creciente detector 7
r0686[7]: Tiempo medida flanco creciente detector 8

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0687[0...7] CO: Detector central Tiempo medida Flanco decreciente / Det cent t_med 1/0

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:

En la función "Evaluación central de detectores, visualiza el tempo de medida con flanco decreciente en la entrada digital.

El tiempo de medida se especifica como valor de 16 bits y una resolución de 0,25 µs.

r0687[0]: Tiempo medida flanco decreciente detector 1
r0687[1]: Tiempo medida flanco decreciente detector 2
r0687[2]: Tiempo medida flanco decreciente detector 3
r0687[3]: Tiempo medida flanco decreciente detector 4
r0687[4]: Tiempo medida flanco decreciente detector 5
r0687[5]: Tiempo medida flanco decreciente detector 6
r0687[6]: Tiempo medida flanco decreciente detector 7
r0687[7]: Tiempo medida flanco decreciente detector 8

r0688 CO: Detector central Palabra de estado Visualización / Det cen. ZSW Vis

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:

Ajusta la palabra de estado para la función "Evaluación detector central".

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Entrada digital detector 1	High	Low	-
01	Entrada digital detector 2	High	Low	-
02	Entrada digital detector 3	High	Low	-
03	Entrada digital detector 4	High	Low	-
04	Entrada digital detector 5	High	Low	-
05	Entrada digital detector 6	High	Low	-
06	Entrada digital detector 7	High	Low	-
07	Entrada digital detector 8	High	Low	-
08	Subdetección detector 1	High	Low	-
09	Subdetección detector 2	High	Low	-
10	Subdetección detector 3	High	Low	-
11	Subdetección detector 4	High	Low	-
12	Subdetección detector 5	High	Low	-
13	Subdetección detector 6	High	Low	-
14	Subdetección detector 7	High	Low	-
15	Subdetección detector 8	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0700[0...n] Macro entradas de binector (BI) / Macro BI

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	999999	0

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.
Se interconectan las entradas de binector del juego de datos de mando correspondiente.
El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
Ejemplo:
p0700 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: p0015, p1000, p1500, r8571

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Durante la Puesta en marcha rápida (p3900 == 1), ¡al escribir en parámetros del grupo QUICK_IBN no se señalizan posibles fallos !

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8571. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8571.
Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.
BI: Binector Input (Entrada de binector)
CDS: Command Data Set (juego de datos de mando)

p0700 Macro entradas de binector (BI) para TM / Macro BI TM

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, TB30, TM15DI_DO, TM31

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	999999	0

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.
El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
Ejemplo:
p0700 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: r8571

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Durante la Puesta en marcha rápida (p3900 == 1), ¡al escribir en parámetros del grupo QUICK_IBN no se señalizan posibles fallos !

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8571. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8571.
Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.
BI: Binector Input (Entrada de binector)
CDS: Command Data Set (juego de datos de mando)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0721 CX Entradas digitales Valor real en bornes / CX DI Vreal

CU_CX32

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2220, 2230, 2231
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor real en las entradas digitales.
Antes de conmutar de modo de simulación (p0795.x = 1) a modo de bornes (p0795.x = 0) esto permite comprobar la señal de entrada real en el borne DI x o DI/DO x.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6)	High	Low	-

Nota: Si una DI/DO está parametrizada como salida (p0728.x = 1), entonces se indica r0721.x = 0.
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0721 CU Entradas digitales Valor real en bornes / CU DI Vreal

CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor real en las entradas digitales.
Antes de conmutar de modo de simulación (p0795.x = 1) a modo de bornes (p0795.x = 0) esto permite comprobar la señal de entrada real en el borne DI x o DI/DO x.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X132.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X132.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X132.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X132.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: Si una DI/DO está parametrizada como salida (p0728.x = 1), entonces se indica r0721.x = 0.
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0721 CU Entradas digitales Valor real en bornes / CU DI Vreal

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor real en las entradas digitales.
Antes de conmutar de modo de simulación (p0795.x = 1) a modo de bornes (p0795.x = 0) esto permite comprobar la señal de entrada real en el borne DI x o DI/DO x.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
18	DI 18 (-/X120.6)	High	Low	-
19	DI 19 (-/X120.7)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-
22	DI 22 (-/X130.1)	High	Low	-

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: Si una DI/DO está parametrizada como salida (p0728.x = 1), entonces se indica r0721.x = 0.
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0722.0...17 CO/BO: CX Entradas digitales Estado / CX DI Estado

CU_CX32

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2220, 2230, 2231
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r0723

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0722.0...21 CO/BO: CU Entradas digitales Estado / CU DI Estado

CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X132.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X132.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X132.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X132.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r0723

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0722.0...22 CO/BO: CU Entradas digitales Estado / CU DI Estado

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
18	DI 18 (-/X120.6)	High	Low	-
19	DI 19 (-/X120.7)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-
22	DI 22 (-/X130.1)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r0723

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0723.0...17 CO/BO: CX Entradas digitales Estado invertido / CX DI Estado inv

CU_CX32

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1512, 2220, 2230, 2231
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de las entradas digitales.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r0722

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0723.0...21 CO/BO: CU Entradas digitales Estado invertido / CU DI Estado inv

CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X132.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X132.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X132.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X132.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r0722

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0723.0...22 CO/BO: CU Entradas digitales Estado invertido / CU DI Estado inv

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
18	DI 18 (-/X120.6)	High	Low	-
19	DI 19 (-/X120.7)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-
22	DI 22 (-/X130.1)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r0722

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0728 CX Ajustar entrada o salida / CX DI ó DO

CU_CX32

Modificable: T **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1512, 2230, 2231
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las entradas/salidas digitales como entrada o salida.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9)	Salida	Entrada	2230
09	DI/DO 9 (X122.10)	Salida	Entrada	2230
10	DI/DO 10 (X122.12)	Salida	Entrada	2231
11	DI/DO 11 (X122.13)	Salida	Entrada	2231

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0728 CU Ajustar entrada o salida / CU DI ó DO

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1510, 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las entradas/salidas digitales como entrada o salida.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	Salida	Entrada	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	Salida	Entrada	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	Salida	Entrada	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	Salida	Entrada	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	Salida	Entrada	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	Salida	Entrada	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	Salida	Entrada	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	Salida	Entrada	-

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0729 CX Salidas digitales Prioridad de acceso / CX DO Priof_acceso

CU_CX32

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la prioridad de acceso a las salidas digitales.
Bit = 1:
La prioridad de acceso a la salida digital la tiene el mando por PROFIBUS o acceso directo.
Bit = 0:
La prioridad de acceso a la salida digital la tiene el accionamiento o la entrada/salida digital no está ajustada como salida digital o no está disponible.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: p0728, p0738, p0739, p0740, p0741, p0742, p0743, p0744, p0745, r0747, p0748

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0729 CU Salidas digitales Prioridad de acceso / CU DO Prio_acceso

CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:
Visualiza la prioridad de acceso a las salidas digitales.
Bit = 1:
La prioridad de acceso a la salida digital la tiene el mando por PROFIBUS o acceso directo.
Bit = 0:
La prioridad de acceso a la salida digital la tiene el accionamiento o la entrada/salida digital no está ajustada como salida digital o no está disponible.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: p0728, p0738, p0739, p0740, p0741, p0742, p0743, p0744, p0745, r0747, p0748

Atención:
Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota:
La DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0729 CU Salidas digitales Prioridad de acceso / CU DO Prio_acceso

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:
Visualiza la prioridad de acceso a las salidas digitales.
Bit = 1:
La prioridad de acceso a la salida digital la tiene el mando por PROFIBUS o acceso directo.
Bit = 0:
La prioridad de acceso a la salida digital la tiene el accionamiento o la entrada/salida digital no está ajustada como salida digital o no está disponible.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DO 16 (-/X130.7, 8)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: p0728, p0738, p0739, p0740, p0741, p0742, p0743, p0744, p0745, r0747, p0748

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0738 BI: CX Fuente de señal para borne DI/DO 8 / CX F_s DI/DO 8

CU_CX32

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2230
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 8 (X122.7).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.8 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0738 BI: CU Fuente de señal para borne DI/DO 8 / CU F_s DI/DO 8

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1510, 2030, 2130
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 8 (X122.7).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.8 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0739 BI: CX Fuente de señal para borne DI/DO 9 / CX F_s DI/DO 9

CU_CX32

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2230
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 9 (X122.8).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.9 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0739 BI: CU Fuente de señal para borne DI/DO 9 / CU F_s DI/DO 9

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2030, 2130
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 9 (X122.8).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.9 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0740 BI: CX Fuente de señal para borne DI/DO 10 / CX F_s DI/DO 10

CU_CX32	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2231
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 10 (X122.10).
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.10 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0740 BI: CU Fuente de señal para borne DI/DO 10 / CU F_s DI/DO 10

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2031, 2131
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 10 (X122.10).
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.10 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0741 BI: CX Fuente de señal para borne DI/DO 11 / CX F_s DI/DO 11

CU_CX32	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2231
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 11 (X122.11).
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.11 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0741 BI: CU Fuente de señal para borne DI/DO 11 / CU F_s DI/DO 11

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1510, 2031, 2131
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 11 (X122.11).
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.11 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0742 BI: CU Fuente de señal para borne DI/DO 12 / CU F_s DI/DO 12

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1510, 2132
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 12 (X132.7).
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.12 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0743 BI: CU Fuente de señal para borne DI/DO 13 / CU F_s DI/DO 13

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2132
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 13 (X132.8).
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.13 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0744 BI: CU Fuente de señal para borne DI/DO 14 / CU F_s DI/DO 14

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2133
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 14 (X132.10).
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.14 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0745 BI: CU Fuente de señal para borne DI/DO 15 / CU F_s DI/DO 15

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1510, 2133
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 15 (X132.11).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Requisito: DI/DO debe estar ajustada como salida (p0728.15 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0746 BI: CU Fuente de señal para borne DO 16 / CU F_s DO 16

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1510, 2030, 2130
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DO 16.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r0747 CX Salidas digitales Estado / CX DO Estado

CU_CX32

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las salidas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	High	Low	-

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: Se considera la inversión realizada con p0748.
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0747 CU Salidas digitales Estado / CU DO Estado

CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las salidas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: Se considera la inversión realizada con p0748.
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0747 CU Salidas digitales Estado / CU DO Estado

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las salidas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DO 16 (-/X130.7, 8)	High	Low	-

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: Se considera la inversión realizada con p0748.
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0748 CX Invertir salidas digitales / CX DO inv

CU_CX32

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2230, 2231
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1
Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las señales en las salidas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9)	Invertido	No invertido	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	Invertido	No invertido	-

Atención: Si en SINAMICS Integrated está ajustado el telegrama 39x mediante p0922, la inversión de la salida carecerá de efecto.
Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0748 CU Invertir salidas digitales / CU DO inv

CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1
Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las señales en las salidas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	Invertido	No invertido	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	Invertido	No invertido	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	Invertido	No invertido	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	Invertido	No invertido	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	Invertido	No invertido	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	Invertido	No invertido	-

Atención: Si en SINAMICS Integrated está ajustado el telegrama 39x mediante p0922, la inversión de la salida carecerá de efecto.
Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0748 CU Invertir salidas digitales / CU DO inv

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1
Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las señales en las salidas digitales.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	Invertido	No invertido	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	Invertido	No invertido	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	Invertido	No invertido	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	Invertido	No invertido	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	Invertido	No invertido	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	Invertido	No invertido	-
16	DO 16 (-/X130.7, 8)	Invertido	No invertido	-

Atención: Si en SINAMICS Integrated está ajustado el telegrama 39x mediante p0922, la inversión de la salida carecerá de efecto.

Relativo a la designación de bornes:

El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r0752[0] CO: CU Tensión de entrada actual de entrada analógica / CU U_ent actual AI

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la tensión de entrada actual en V si está ajustada como entrada de tensión.

Visualiza la intensidad de entrada actual en mA si está ajustada como entrada de intensidad y está conectada la resistencia de carga.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Dependencia: El tipo de la entrada analógica AI 0 (tensión o intensidad) se ajusta con p0756.

Ver también: p0756

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p0753[0] CU Constante de tiempo de filtro Entrada analógica / CU AI T_filtro

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [ms]	1000.0 [ms]	0.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro del paso bajo de 1er orden para la entrada analógica.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

r0755[0] CO: CU Entrada analógica valor actual en porcentaje / CU AI Valor en %

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza el valor de entrada relativo actual de la entrada analógica de CU310-2.

Las señales se usan al continuar la conexión a la magnitud de referencia p200x y p205x.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0756[0] CU Tipo de entrada analógica / CU AI Tipo

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2040
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	5	4

Descripción: Ajusta el tipo de las entradas analógicas de la CU310-2.

p0756[x] = 0, 4 equivale a una entrada de tensión (r0752, p0757, p0759 se indican en V).

p0756[x] = 2, 3, 5 equivale a una entrada de intensidad (r0752, p0757, p0759 se indican en mA).

Además hay que conmutar el interruptor DIP S1200 correspondiente. En la entrada de tensión, S1200.1 debe conmutarse a la posición "BL". En la entrada de intensidad, S1200.1 debe conmutarse a la posición "ON" (se conecta la resistencia de carga = 250 ohmios).

Valor:
0: Entrada de tensión unipolar (0 V ... +10 V)
4: Entrada de tensión bipolar (-10 V ... +10 V)
5: Entrada de intensidad bipolar (-20 mA ... +20 mA)

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Advertencia: La diferencia máxima de tensión entre los bornes de entrada analógicos AI+, AI- y la masa (X131.3, X131.6) no deberá superar 35 V.

Al operar con resistencia de carga conectada, la diferencia de tensión entre las entradas diferenciales AI+ y AI- no deberá superar 12.50 V ni la intensidad impuesta deberá superar 60 mA, pues de lo contrario se daña la entrada.

Atención: Para operar como entrada de tensión, el interruptor DIP S1200 de la entrada (0) correspondiente debe ponerse a 0.

El interruptor DIP S1200 se encuentra en el frontal, debajo de la cubierta del BOP.

Nota: Si se modifica p0756 los parámetros de la característica de normalización (p0757, p0758, p0759, p0760) se sobrescriben con los valores predeterminados siguientes:

Con p0756 = 0, 4 se ajusta p0757 = 0.0 V, p0758 = 0.0 %, p0759 = 10.0 V y p0760 = 100.0%.

Con p0756 = 2, 5 se ajusta p0757 = 0.0 mA, p0758 = 0.0 %, p0759 = 20.0 mA y p0760 = 100.0%.

Con p0756 = 3 se ajusta p0757 = 4.0 mA, p0758 = 0.0%, p0759 = 20.0 mA y p0760 = 100.0%.

p0757[0] CU Característica de entrada analógica valor x1 / CU Carac. AI x1

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000	20.000	0.000

Descripción: Ajusta la característica de normalización para la entrada analógica de la CU310-2.

La característica de normalización para la entrada analógica se define mediante 2 puntos.

Este parámetro define las coordenadas x (tensión de salida en V o intensidad de entrada en mA) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Dependencia: La unidad de este parámetro (V o mA) depende del tipo de la entrada analógica.

Ver también: p0756

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de entrada analógica (p756).

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0758[0] CU Característica de entrada analógica valor y1 / CU Carac. AI y1

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para la entrada analógica de la CU310-2.
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (en porcentaje) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de entrada analógica (p756).

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p0759[0] CU Característica de entrada analógica valor x2 / CU Carac. AI x2

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000	20.000	10.000

Descripción: Ajusta la característica de normalización para la entrada analógica de la CU310-2.
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define las coordenadas x (tensión de salida en V o intensidad de entrada en mA) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Dependencia: La unidad de este parámetro (V o mA) depende del tipo de la entrada analógica.
Ver también: p0756

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de entrada analógica (p756).

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p0760[0] CU Característica de entrada analógica valor y2 / CU Carac. AI y2

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para la entrada analógica de la CU310-2.
La característica de normalización para la entrada analógica se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (en porcentaje) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de entrada analógica (p756).

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0761[0] CU Entrada analógica Vigilancia rotura hilo Umbral respuesta / CU umb rot_hilo

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [mA]	20.00 [mA]	2.00 [mA]

Descripción: Ajusta el umbral de respuesta para la vigilancia de rotura de hilo de la entrada analógica.
La unidad del valor del parámetro depende del tipo de entrada analógica ajustado.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Dependencia: La vigilancia de rotura de hilo está activada en el siguiente tipo de entrada analógica:
p0756[0...1] = 1 (entrada de tensión unipolar vigilada (+2 V ... +10 V)), unidad [V]
p0756[0...2] = 3 (entrada de intensidad unipolar vigilada (+4 mA ... +20 mA)), unidad [mA]
p0756[3]: No es posible efectuar la vigilancia de rotura de hilo para esta entrada analógica.
Ver también: p0756

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p0762[0] CU Entrada analógica Vigilancia de rotura de hilo Retardo / CU Ret rot_hilo

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	1000 [ms]	100 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la vigilancia de rotura de hilo de la entrada analógica de la CU310-2.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p0763[0] CU Entrada analógica Offset / CU Offset AI

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000	20.000	0.000

Descripción: Ajusta el offset para la entrada analógica.
El offset se suma a la señal de entrada antes de la característica de normalización.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

p0766[0] CU Entrada analógica Activar formación de valor absoluto / CU Activ Vabs AI

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Activa la formación de valor absoluto de la señal de entrada analógica.

Valor:
0: Sin formación de valor absoluto
1: Formación de valor absoluto activada

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0767[0] BI: CU Entrada analógica Fuente de señal para inversión / CU AI Inv F_s

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para invertir las señales de la entrada analógica.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

p0768[0] CU Entrada analógica Banda para supresión de ruido / CU Banda AI

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la banda para la supresión de ruido para la entrada analógica.
Se suprimen los cambios más pequeños que la banda.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p0769[0] BI: CU Entrada analógica Fuente de señal para habilitación / CU habilit AI

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la habilitación de la entrada analógica.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

p0771[0...2] CI: Hembrillas de medida Fuente de señal / Hembr F_s

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la señal a sacar por las hembrillas de medida.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ajuste sólo posible con p0776 = 99.
Ver también: r0772, r0774, p0776, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0772[0...2] Hembrillas de medida Señal a sacar / Hembr. Val señal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza el valor actual de la señal a sacar.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ver también: p0771, r0774, p0776, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786

r0774[0...2] Hembrillas de medida Tensión de salida / Hembr. U_sal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión de salida actual para las hembrillas de medida.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ver también: p0771, r0772, p0776, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786

p0776[0...2] Hembrillas de medida Modo / Hembr. Modo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
96	99	99

Descripción: Ajusta el modo para las hembrillas de medida.

Valor:
96: Dirección física (señal 32 bits entero sin signo)
97: Dirección física (señal 32 bits entero)
98: Dirección física (señal 32 bits coma flotante)
99: Señal BICO

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ver también: p0771, r0772, r0774, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786, p0788, p0789, r0790

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0777[0...2] Hembrillas de medida Característica Valor x1 / Hembr. Carac. x1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-100000.00 [%]	100000.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: La característica de normalización para las hembrillas de medida se define mediante dos puntos. Este parámetro define la coordenada x (en porcentaje) del primer punto de la característica.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ajuste sólo posible con p0776 = 99.
Ver también: p0778, p0779, p0780, r0786

Nota: El valor 0.00 % equivale a 2.49 V.

p0778[0...2] Hembrillas de medida Característica Valor y1 / Hembr. Carac. y1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [V]	4.98 [V]	2.49 [V]

Descripción: La característica de normalización para las hembrillas de medida se define mediante dos puntos. Este parámetro define la coordenada y (tensión de salida) del primer punto de la característica.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ajuste sólo posible con p0776 = 99.
Ver también: p0777, p0779, p0780, r0786

p0779[0...2] Hembrillas de medida Característica Valor x2 / Hembr. Carac. x2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-100000.00 [%]	427.9E9 [%]	100.00 [%]

Descripción: La característica de normalización para las hembrillas de medida se define mediante dos puntos. Este parámetro define la coordenada x (en porcentaje) del segundo punto de la característica.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ajuste sólo posible con p0776 = 99.
Ver también: p0777, p0778, p0780, r0786

Nota: El valor 100,00% equivale a 4.98 V.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0780[0...2] Hembrillas de medida Característica Valor y2 / Hembr. Carac. y2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [V]	4.98 [V]	4.98 [V]

Descripción: La característica de normalización para las hembrillas de medida se define mediante dos puntos. Este parámetro define la coordenada y (tensión de salida) del segundo punto de la característica.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ajuste sólo posible con p0776 = 99.
Ver también: p0777, p0778, p0779, r0786

p0783[0...2] Hembrillas de medida Offset / Hembr. Offset

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-4.98 [V]	4.98 [V]	0.00 [V]

Descripción: Ajusta un offset adicional para las hembrillas de medida.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

p0784[0...2] Hembrillas de medida Limitación con/des / Hembr. Lím con/des

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajusta la limitación para la salida de señales por las hembrillas de medida.

Valor:
0: Limitación des
1: Limitación con

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Nota: Limitación Con:
La salida de señales fuera del rango de medida permitido provoca la limitación de la señal a 4.98 V ó 0 V.
Limitación des:
La salida de señales fuera del rango de medida permitido provoca desbordamiento de la señal. En caso de desbordamiento la señal salta de 0 V a 4.98 V ó de 4.98 V a 0 V.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0786[0...2] Hembrillas de medida Normalización por voltio / Hembr. Norm/Volt

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8134
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la normalización de la señal a sacar. Un cambio de la tensión de salida en 1 voltio equivale al valor de este parámetro. La unidad debe tomarse de la señal medida interconectada.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Ver también: p0771, r0772, r0774, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784

Nota: Ejemplo:
r0786[0] = 1500.0 y la señal de medida es r0063 (CO velocidad real filtrada [1/min]).
Una variación de 1 voltio en la salida de la hembrilla de medida T0 equivale a 1500.0 [1/min].

p0788[0...2] Hembrillas de medida Dirección física / Hembr. Dir física

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la salida de señales por las hembrillas de medida.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Los cambios sólo surten efecto si p0776 es diferente de 99.
Ver también: p0789, r0790

p0789[0...2] Hembrillas de medida Dirección física Ganancia / Hembr. Dir fis Gan

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-340.28235E36	340.28235E36	1.00000

Descripción: Ajusta la ganancia de la salida de señal, en una dirección física, por las hembrillas de medida.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Los cambios sólo surten efecto si p0776 es diferente de 99.
Ver también: p0788

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0790[0...2] Hembrillas de medida Dirección física Valor de señal / Hembr. Dir fis Val

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 4
Tipo de datos: Unsigned32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Bornes
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor actual de una señal definida por una dirección física.

Índice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

Dependencia: Sólo surte efecto si p0776 = 97 ó p0776 = 96.
Ver también: p0788

p0795 CX Entradas digitales Modo de simulación / CX DI Simulación

CU_CX32

Modificable: U, T
Calculado: -
Nivel de acceso: 2
Tipo de datos: Unsigned32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: 2220, 2230, 2231
Grupo Parám.: Órdenes
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de simulación para las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
01	DI 1 (X122.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
02	DI 2 (X122.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
03	DI 3 (X122.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
08	DI/DO 8 (X122.9)	Simulación	Evaluación bornes	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	Simulación	Evaluación bornes	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	Simulación	Evaluación bornes	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	Simulación	Evaluación bornes	-
16	DI 16 (X122.5)	Simulación	Evaluación bornes	-
17	DI 17 (X122.6)	Simulación	Evaluación bornes	-

Dependencia: La consigna para las señales de entrada se especifica vía p0796.
Ver también: p0796, p9620

Atención: Si se utiliza una entrada digital como fuente de señal para la función "STO" (BI: p9620), la selección del modo de simulación no está permitida y se rechaza.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0795 CU Entradas digitales Modo de simulación / CU DI Simulación

CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133

Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de simulación para las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
04	DI 4 (X132.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
05	DI 5 (X132.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
06	DI 6 (X132.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
07	DI 7 (X132.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	Simulación	Evaluación bornes	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	Simulación	Evaluación bornes	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	Simulación	Evaluación bornes	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	Simulación	Evaluación bornes	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	Simulación	Evaluación bornes	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	Simulación	Evaluación bornes	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	Simulación	Evaluación bornes	-

Dependencia: La consigna para las señales de entrada se especifica vía p0796.

Ver también: p0796, p9620

Atención: Si se utiliza una entrada digital como fuente de señal para la función "STO" (BI: p9620), la selección del modo de simulación no está permitida y se rechaza.

Relativo a la designación de bornes:

El primer nombre representa a CU320; el segundo, a CU310.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).

DI: Digital Input (Entrada digital)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0795 CU Entradas digitales Modo de simulación / CU DI Simulación

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133

Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de simulación para las entradas digitales.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	Simulación	Evaluación bornes	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	Simulación	Evaluación bornes	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	Simulación	Evaluación bornes	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	Simulación	Evaluación bornes	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	Simulación	Evaluación bornes	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
18	DI 18 (-/X120.6)	Simulación	Evaluación bornes	-
19	DI 19 (-/X120.7)	Simulación	Evaluación bornes	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	Simulación	Evaluación bornes	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	Simulación	Evaluación bornes	-
22	DI 22 (-/X130.1)	Simulación	Evaluación bornes	-

Dependencia: La consigna para las señales de entrada se especifica vía p0796.

Ver también: p0796, p9620

Atención: Si se utiliza una entrada digital como fuente de señal para la función "STO" (BI: p9620), la selección del modo de simulación no está permitida y se rechaza.

Relativo a la designación de bornes:

El primer nombre representa a CU320; el segundo, a CU310.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).

DI: Digital Input (Entrada digital)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0796 CX Entradas digitales Modo de simulación Consigna / CX DI Simul cons

CU_CX32

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2020, 2030, 2031
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la consigna para las señales de entrada en el modo de simulación de las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6)	High	Low	-

Dependencia: La simulación de una entrada digital se selecciona con p0795.

Ver también: p0795

Atención: Relativo a la designación de bornes:

El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).

DI: Digital Input (Entrada digital)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0796 CU Entradas digitales Modo de simulación Consigna / CU DI Simul cons

CU_I, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1
Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la consigna para las señales de entrada en el modo de simulación de las entradas digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X132.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X132.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X132.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X132.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-

Dependencia: La simulación de una entrada digital se selecciona con p0795.
Ver también: p0795

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0796 CU Entradas digitales Modo de simulación Consigna / CU DI Simul cons

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1
Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la consigna para las señales de entrada en el modo de simulación de las entradas digitales.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
18	DI 18 (-/X120.6)	High	Low	-
19	DI 19 (-/X120.7)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-
22	DI 22 (-/X130.1)	High	Low	-

Dependencia: La simulación de una entrada digital se selecciona con p0795.
Ver también: p0795

Atención: Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU310.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p0797[0] CU Entrada analógica Modo de simulación / CU Modo sim AI

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el modo de simulación para la entrada analógica de la CU310-2.

Valor:
0: Ningún modo de simulación para entrada analógica x
1: Modo de simulación para entrada analógica x

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

Dependencia: La consigna para la tensión de entrada se especifica con p0798.
Ver también: p0798

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
AI: Analog Input (Entrada analógica)

p0798[0] CU Entrada analógica Modo de simulación Consigna / CU AI Cons simul

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000	20.000	0.000

Descripción: Ajusta la consigna para el valor de entrada en el modo de simulación de la entrada analógica de la CU310-2.

Índice: [0] = AI0 (X131.7, 8)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: La simulación de una entrada analógica se selecciona con p0797.
Si AI x está parametrizada como entrada de tensión (p0756), entonces la consigna es una tensión en V.
Si AI x está parametrizada como entrada de intensidad (p0756), entonces la consigna es una intensidad en mA.
Ver también: p0756, p0797

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
AI: Analog Input (Entrada analógica)

p0799[0...2] CX Entradas/salidas Tiempo de muestreo / CX I/O t_muest

CU_CX32

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2020, 2030, 2031
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 5000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo para las entradas/salidas de la Control Unit.

Índice: [0] = Entradas/salidas digitales (DI/DO)
[1] = Entradas analógicas inexistentes (AI)
[2] = Salidas analógicas (AO) inexistentes

Dependencia: El parámetro sólo puede cambiarse con p0009 = 3, 29.
Ver también: p0009

Nota: El tiempo de muestreo modificado actúa inmediatamente al concluir el arranque parcial (p0009 -> 0).

p0799[0...2] CU Entradas/salidas Tiempo de muestreo / CU I/O t_muest

CU_I

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2020, 2030, 2031
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 5000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo para las entradas/salidas de la Control Unit.

Índice: [0] = Entradas/salidas digitales (DI/DO)
[1] = Entradas analógicas inexistentes (AI)
[2] = Salidas analógicas (AO) inexistentes

Dependencia: El parámetro sólo puede cambiarse con p0009 = 3, 29.
Ver también: p0009

Nota: El tiempo de muestreo modificado actúa inmediatamente al concluir el arranque parcial (p0009 -> 0).

p0799[0...2] CU Entradas/salidas Tiempo de muestreo / CU I/O t_muest

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2020, 2030, 2031
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 5000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo para las entradas/salidas de la Control Unit.

Índice: [0] = Entradas/salidas digitales (DI/DO)
[1] = Entradas analógicas (AI)
[2] = Salidas analógicas (AO)

Dependencia: El parámetro sólo puede cambiarse con p0009 = 3, 29.
Ver también: p0009

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Los tiempos de muestreo registrados en el índice 0 (E/S digitales) e índice 2 (salidas analógicas) deben ser siempre iguales o mayores al tiempo de muestreo en el índice 1 (entradas analógicas).

Nota: - El tiempo de muestreo modificado sólo actúa tras la próxima conexión del equipo.
- El parámetro p0799[0] siempre tiene que ser distinto de cero.

p0806 BI: Bloquear mando / Bloq. ManPC

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bloquear el mando.

Dependencia: Ver también: r0807

Nota: La prioridad de mando es usada por el software de puesta en marcha (panel de mando de accionamiento) y por el Advanced Operator Panel (AOP, modo LOCAL).

r0807.0 BO: Punto de mando activo / Mando PC act

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza quién tiene el mando.
El accionamiento puede mandarse a través de interconexión BICO o desde el exterior (p. ej. software de puesta en marcha).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Punto de mando activo	Sí	No	5030, 6031

Dependencia: Ver también: p0806

Atención: El punto o prioridad de mando sólo tiene efecto sobre la palabra de mando 1 y la consigna de velocidad 1. Otras palabras de mando/consignas pueden proceder de un controlador (p. ej. PLC).

Nota: Bit 0 = 0: Interconexión BICO activa
Bit 0 = 1: Mando en poder de PC/AOP
La prioridad de mando es usada por el software de puesta en marcha (panel de mando de accionamiento) y por el Advanced Operator Panel (AOP, modo LOCAL).

p0809[0...2] Copiar juego de datos CDS / Copiar CDS

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8560
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	15	0

Descripción: Copiar un juego de datos de mando(Command Data Set, CDS) en otro.

Índice: [0] = Juego datos mando fuente
[1] = Juego datos mando destino
[2] = Iniciar copia

Nota: Forma de proceder:
1. Registrar en el índice 0 qué juego de datos de mando debe copiarse.
2. Registrar en el índice 1 el juego de datos de mando en el que debe copiarse.
3. Iniciar copia: Cambiar el índice 2 de 0 a1.
Al final de la operación de copia se ajusta automáticamente p0809[2] = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0810 BI: Selección juego de datos de mando CDS Bit 0 / Selec. CDS Bit 0

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8560
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar el juego de datos de mando Bit 0 (Command Data Set, CDS Bit 0).

Dependencia: Ver también: r0050, p0811, r0836

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: El juego de datos de mando seleccionado a través de las entradas de binector se indica en r0836.
El juego de datos de mando actualmente activo se indica en r0050.
Un juego de datos de mando se copia con p0809.

p0811 BI: Selección juego de datos de mando CDS Bit 1 / Selec. CDS Bit 1

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8560
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar el juego de datos de mando Bit 1 (Command Data Set, CDS Bit 1).

Dependencia: Ver también: r0050, p0810, r0836

Nota: El juego de datos de mando seleccionado a través de las entradas de binector se indica en r0836.
El juego de datos de mando actualmente activo se indica en r0050.
Un juego de datos de mando se copia con p0809.

p0819[0...2] Juego de datos de accto. DDS Copiar / Copiar DDS

SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** C2(15)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8565
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	31	0

Descripción: Copiar un juego de datos de accionamiento Drive Data Set, DDS) en otro.

Índice: [0] = Juego datos accionamiento fuente
[1] = Juego datos accionamiento destino
[2] = Iniciar copia

Nota: Forma de proceder:
1. Registrar en el índice 0 qué juego de datos de accionamiento debe copiarse.
2. Registrar en el índice 1 el juego de datos de accionamiento en el que debe copiarse.
3. Iniciar copia: Cambiar el índice 2 de 0 a1.
Al final de la operación de copia se ajusta automáticamente p0819[2] = 0

p0820[0...n] BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 0 / Selec. DDS Bit 0

SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** C2(15), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8565, 8575
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar el juego de datos de accionamiento Bit 0 (Drive Data Set, DDS Bit 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r0051, r0837
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p0821[0...n] BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 1 / Selec. DDS Bit 1

SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** C2(15), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8565
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar el juego de datos de accionamiento Bit 1 (Drive Data Set, DDS Bit 1).
Dependencia: Ver también: r0051, r0837
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p0822[0...n] BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 2 / Selec. DDS Bit 2

SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** C2(15), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8565
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar el juego de datos de accionamiento Bit 2 (Drive Data Set, DDS Bit 2).
Dependencia: Ver también: r0051, r0837
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p0823[0...n] BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 3 / Selec. DDS Bit 3

SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** C2(15), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8565
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar el juego de datos de accionamiento Bit 3 (Drive Data Set, DDS Bit 3).
Dependencia: Ver también: r0051, r0837
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p0824[0...n] BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 4 / Selec. DDS Bit 4

SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** C2(15), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8565, 8575
	Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar el juego de datos de accionamiento Bit 4 (Drive Data Set, DDS Bit 4).
Dependencia: Ver también: r0051, r0837
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0826[0...n] Conmutación motor Nº de motor / Conm_mot Nº motor

SERVO

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8575
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	15	0

Descripción: Ajusta un número de motor a voluntad para la conmutación de motor.

Dependencia: Ver también: p0827

Precaución: Al conmutar entre juegos de datos con el mismo número de motor (p. ej. conmutación estrella-triángulo) y en caso de motor con freno, durante la conmutación el freno del motor permanece abierto.

Nota: Al conmutar los juegos de datos del motor es aplicable:

Un mismo número de motor significa un mismo modelo térmico.

p0826[0...n] Conmutación motor Nº de motor / Conm_mot Nº motor

VECTOR

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8575
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	15	0

Descripción: Ajusta un número de motor a voluntad para la conmutación de motor.

Dependencia: Ver también: p0827

Precaución: Al conmutar entre juegos de datos con el mismo número de motor (p. ej. conmutación estrella-triángulo) y en caso de motor con freno, durante la conmutación el freno del motor permanece abierto.

Nota: Al conmutar los juegos de datos del motor es aplicable:

Un mismo número de motor significa un mismo modelo térmico.

En caso de un mismo número de motor se incluyen los valores de corrección de la adaptación Rs, Lh o kT en la conmutación de juego de datos (ver r1782, r1787, r1797).

p0827[0...n] Conmutación motor Palabra estado Número de bit / Con_mot ZSW NBit

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8575
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	15	0

Descripción: Ajusta el número de bit para cada juego de datos de motor.

Ejemplo:

p0827[0] = 0: Con MDS0 se conmuta r0830.0.

p0827[1] = 5: Con MDS1 se conmuta r0830.5.

Dependencia: Ver también: p0826, r0830

Nota: La conmutación de motor sólo es posible si están suprimidos los impulsos.

Al conmutar los juegos de datos del motor es aplicable:

Números de bit desiguales significan ejecutar conmutación de motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0828[0...n] BI: Conmutación motor Respuesta / Conm_mot Respuesta

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8575
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal de respuesta en conmutación de motor.
Con p0833.0 = 1 es aplicable:
Esta señal de respuesta (flanco 0/1) se precisa para habilitar los impulsos tras la conmutación de motor.

Dependencia: Ver también: p0833

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

r0830.0...15 CO/BO: Conmutación motor Palabra de estado / Con_mot ZSW

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8575
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la conmutación de motor.
Estas señales pueden interconectarse con salidas digitales para la conmutación de motor.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Selección motor Bit 0	High	Low	-
01	Selección motor Bit 1	High	Low	-
02	Selección motor Bit 2	High	Low	-
03	Selección motor Bit 3	High	Low	-
04	Selección motor Bit 4	High	Low	-
05	Selección motor Bit 5	High	Low	-
06	Selección motor Bit 6	High	Low	-
07	Selección motor Bit 7	High	Low	-
08	Selección motor Bit 8	High	Low	-
09	Selección motor Bit 9	High	Low	-
10	Selección motor Bit 10	High	Low	-
11	Selección motor Bit 11	High	Low	-
12	Selección motor Bit 12	High	Low	-
13	Selección motor Bit 13	High	Low	-
14	Selección motor Bit 14	High	Low	-
15	Selección motor Bit 15	High	Low	-

Dependencia: Ver también: p0827

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0831[0...15] BI: Conmutación motor Respuesta de contactor / Conm_mot Resp cont

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8575
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción:

Ajusta la fuente de señal de respuesta de los contactores en la conmutación de motor.

Entre la señal de mando del contactor y la respuesta del mismo media un intervalo de tiempo fijo.

Ejemplo:

Se desea conmutar entre MDS0 (motor 0) y MDS1 (motor 1). La maniobra de los contactores debe ejecutarse vía el bit 4 (contactor 0) ó 5 (contactor 1). La conmutación deberá hacerse interconectando la señal de respuesta.

Implementación:

MDS0: p0827[0] = 4, interconectar salida de mando del contactor 0 con r0830.4, p0831[4] = "Entrada Respuesta Contactor 0"

MDS1: p0827[1] = 5, interconectar salida de mando del contactor 1 con r0830.5, p0831[5] = "Entrada Respuesta Contactor 1"

Para la conmutación de MDS0 a MDS1 se aplica la secuencia siguiente:

1. Se borra el bit de estado r0830.4. Si está cableada la respuesta (p0831[4]) se espera hasta que llegue la señal de respuesta "Contactor abierto". Si no se cablea la respuesta se espera a que transcurra la temporización de enclavamiento de desconexión, de 320 ms.

2. Se setea el bit de estado r0830.5. Si está cableada la respuesta (p0831[5]) se espera hasta que llegue la señal de respuesta "Contactor cerrado". Si no se cablea la respuesta se espera a que transcurra la temporización de enclavamiento de conexión, de 160 ms.

Índice:

[0] = Respuesta contactor 0
[1] = Respuesta contactor 1
[2] = Respuesta contactor 2
[3] = Respuesta contactor 3
[4] = Respuesta contactor 4
[5] = Respuesta contactor 5
[6] = Respuesta contactor 6
[7] = Respuesta contactor 7
[8] = Respuesta contactor 8
[9] = Respuesta contactor 9
[10] = Respuesta contactor 10
[11] = Respuesta contactor 11
[12] = Respuesta contactor 12
[13] = Respuesta contactor 13
[14] = Respuesta contactor 14
[15] = Respuesta contactor 15

r0832.0...15 CO/BO: Conmutación motor Respuesta de contactor Palabra estado / Con_mot Resp ZSW

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8575
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción:

Visualiza la palabra de estado de las señales de respuesta de los contactores para la conmutación de motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Respuesta contactor 0	Cerrado	Abierta	-
01	Respuesta contactor 1	Cerrado	Abierta	-
02	Respuesta contactor 2	Cerrado	Abierta	-
03	Respuesta contactor 3	Cerrado	Abierta	-
04	Respuesta contactor 4	Cerrado	Abierta	-
05	Respuesta contactor 5	Cerrado	Abierta	-
06	Respuesta contactor 6	Cerrado	Abierta	-
07	Respuesta contactor 7	Cerrado	Abierta	-
08	Respuesta contactor 8	Cerrado	Abierta	-
09	Respuesta contactor 9	Cerrado	Abierta	-
10	Respuesta contactor 10	Cerrado	Abierta	-
11	Respuesta contactor 11	Cerrado	Abierta	-
12	Respuesta contactor 12	Cerrado	Abierta	-
13	Respuesta contactor 13	Cerrado	Abierta	-
14	Respuesta contactor 14	Cerrado	Abierta	-
15	Respuesta contactor 15	Cerrado	Abierta	-

Dependencia: Ver también: p0831

p0833 Conmutación de juego de datos Configuración / Conm_JD Conf

SERVO

Modificable: C2(15) **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 8575
Grupo Parám.: Juegos de datos **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para conmutación de motor y encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Conmutación de contactor por aplicación/accionamiento	Aplicación	Accto.	-
01	Supresión de impulsos por aplicación/accionamiento	Aplicación	Accto.	-
02	Suprimir estacionamiento de accionamiento en conmutación EDS	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 00:

Con el bit seteado y conmutación de motor deseada p0827 deberá estar ajustado diferente en los correspondientes juegos de datos de motor.

Rel. a bit 02:

Al conmutar de EDS, este bit define si se suprime la señal de estado Gn_ZSW.14 (encóder estacionario activo)..

p0833 Conmutación de juego de datos Configuración / Conm_JD Conf

VECTOR

Modificable: C2(15) **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 8575
Grupo Parám.: Juegos de datos **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0010 bin

Descripción: Ajusta la configuración para conmutación de motor y encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Conmutación de contactor por aplicación/accionamiento	Aplicación	Accto.	-
01	Supresión de impulsos por aplicación/accionamiento	Aplicación	Accto.	-
02	Suprimir estacionamiento de accionamiento en conmutación EDS	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00:
Con el bit seteado y conmutación de motor deseada p0827 deberá estar ajustado diferente en los correspondientes juegos de datos de motor.
Rel. a bit 02:
Al conmutar de EDS, este bit define si se suprime la señal de estado Gn_ZSW.14 (encóder estacionario activo)..
Para conmutar a un motor que está en funcionamiento:
Para conmutar a un motor aún en giro se precisa activar adicionalmente la función "rearranque al vuelo" (p1200).

r0835.2 CO/BO: Conmutación de juego de datos Palabra de estado / DDS_ZSW

ENCODER, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8575
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para la conmutación de juego de datos de accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
02	Cálculo interno de parámetros activo	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 02:
La conmutación de juego de datos se retarda durante el período de tiempo para el cálculo interno de parámetros.

r0835.0...11 CO/BO: Conmutación de juego de datos Palabra de estado / DDS_ZSW

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8575
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para la conmutación de juego de datos de accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Conmutación de motor activa	Sí	No	8575
01	Conmutación de encóder activa	Sí	No	-
02	Cálculo interno de parámetros activo	Sí	No	-
04	Cortocircuito de inducido activo	Sí	No	-
05	Identificación en curso	Sí	No	-
06	Registro de la característica de fricción en curso	Sí	No	-
07	Medida en giro en curso	Sí	No	-
08	Identificación de los datos del motor en curso	Sí	No	-
10	Esperar supresión de impulsos	Sí	No	-
11	Esperar Conmutación motor Respuesta	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro sólo recibe valores actuales si se ha seleccionado o está en curso la conmutación de juego de datos.

Rel. a bit 00:

La señal se ve afectada solamente si se ha ajustado una conmutación de motor mediante p0827 (números de bit desiguales).

Rel. a bit 01:

La señal se ve afectada solamente si se ha ajustado una conmutación de encóder mediante p0187, p0188 o p0189.

Rel. a bit 02:

La conmutación de juego de datos se retarda durante el período de tiempo para el cálculo interno de parámetros.

Rel. a bit 04:

La conmutación de juego de datos solo se efectúa si no hay activado un cortocircuitado del inducido.

Rel. a bit 05:

En SERVO es aplicable:

La conmutación de juego de datos solo se efectúa si no se está ejecutando la identificación de posición polar, la calibración de encóder, la identificación de los datos del motor ni la medida en giro.

Con VECTOR es aplicable:

La conmutación de juego de datos solo se efectúa si no se está ejecutando la identificación de posición polar.

Rel. a bit 06:

La conmutación de juego de datos se efectúa si no se está ejecutando el registro de la característica de fricción.

Rel. a bit 07 (solo VECTOR):

La conmutación de juego de datos solo se efectúa si no se está ejecutando la medida en giro.

Rel. a bit 08 (solo VECTOR):

La conmutación de juego de datos solo se efectúa si no se está ejecutando la identificación de los datos del motor.

Rel. a bit 10:

Está ajustada una conmutación de motor con p0833.1 = 1. Podrá efectuarse cuando la aplicación lleve a cabo la supresión de impulsos.

Rel. a bit 11:

Está ajustada una conmutación de motor con p0833.0 = 1. Los impulsos se habilitarán cuando se detecte la señal "Conmutación motor Respuesta".

r0836.0...3 CO/BO: Juego de datos CDS seleccionado / CDS elegido

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 8560
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el juego de datos de mando (Command Data Set, CDS) seleccionado a través de entrada de binector.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Selec. CDS Bit 0	Con	Des	-
01	Selec. CDS Bit 1	Con	Des	-
02	Selec. CDS Bit 2	Con	Des	-
03	Selec. CDS Bit 3	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: r0050, p0810, p0811

Nota: Los juegos de datos de mando se seleccionan a través de la entrada de binector p0810 y siguientes.

El juego de datos de mando actualmente activo se indica en r0050.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0837.0...4 CO/BO: Juego de datos de accto. DDS seleccionado / DDS elegido

ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8565
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el juego de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS) seleccionado a través de entrada de binector.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Selec. DDS Bit 0	Con	Des	-
01	Selec. DDS Bit 1	Con	Des	-
02	Selec. DDS Bit 2	Con	Des	-
03	Selec. DDS Bit 3	Con	Des	-
04	Selec. DDS Bit 4	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: r0051, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824

Nota: Los juegos de datos de accionamiento se seleccionan a través de la entrada de binector p0820 y siguientes.

El juego de datos de accionamiento actualmente activo se indica en r0051.

Si sólo existe un juego de datos, en este parámetro se muestra el valor 0 y no la selección a través de entrada de binector.

r0838[0...3] Juego datos motor/encóder seleccionado / MDS/EDS selecc.

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8565
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el juego de datos de motor (Motor Data Set, MDS) y el juego de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS) seleccionados.

Índice:
[0] = Juego de datos de motor MDS seleccionado
[1] = Encóder 1 Juego de datos encóder EDS seleccionado
[2] = Encóder 2 Juego de datos encóder EDS seleccionado
[3] = Encóder 3 Juego de datos encóder EDS seleccionado

Dependencia: Ver también: r0049, p0186, p0187, p0188, p0189

Nota: El valor 99 significa: No hay asignado ningún encóder (no configurado).

p0839 Conmutación motores Retardo mando de contactor / ConmMot Ret mando

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	500 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para el mando de contactor en la conmutación de motores.

Nota: El retardo se tiene en cuenta en los siguientes casos:

- En caso de respuesta "Abierto" del contactor anterior. Al finalizar el retardo se activa el nuevo contactor de motor.

- En caso de respuesta "Cerrado" del nuevo contactor de motor. Al finalizar el retardo se concede la habilitación de impulsos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0840[0...n] BI: CON / DES (DES1) / CON / DES (DES1)

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 2610, 8720, 8820, 8920
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "CON/DES (DES1)".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 0 (STW1.0) en el perfil PROFIdrive.

Recomend.: La conexión no puede efectuarse modificando el ajuste de esta entrada de binector sino sólo mediante un cambio de señal correspondiente en la fuente.

Dependencia: Ver también: p1055, p1056

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Con la entrada de binector p0840 = señal 0 el motor puede moverse con Jog a través de la entrada de binector p1055 o p1056.
La orden "CON/DES (DES1)" puede darse a través de la entrada de binector p0840 o p1055/p1056.
Con la entrada de binector p0840 = señal 0 se confirma el bloqueo de conexión.
Sólo la fuente de señal que conecta puede usarse también para desconectar.
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En accionamiento con regulación de velocidad (p1300 = 20, 21) es aplicable:
- BI: p0840 = Señal 0: DES1 (frenado con generador de rampa, a continuación supresión de impulsos)

En accionamiento con regulación de par (p1300 = 22, 23) es aplicable:
- BI: p0840 = Señal 0: Supresión inmediata de impulsos

En accionamiento con regulación de par (activada con p1501) es aplicable:
- BI: p0840 = Señal 0: No tiene reacción de freno propia, pero supresión de impulsos al detectarse la parada (p1226, p1227)

En accionamientos con regulación de velocidad/par es aplicable:
- BI: p0840 = Señal 0/1: CON (habilitación de impulsos posible)

Con alimentaciones activas (Active Line Module y Smart Line Module) es aplicable:
- BI: p0840 = Señal 0: DES1 (reducción de Vdc siguiendo rampa, a continuación supresión de impulsos y contactor de precarga/contactor de red Des)
- BI: p0840 = Señal 0/1: CON (contactor de precarga/contactor de red Con, habilitación de impulsos posible)

En alimentaciones pasivas (Basic Line Module) es aplicable:
- BI: p0840 = Señal 0: DES1 (contactor de precarga/contactor de red Des)
- BI: p0840 = Señal 0/1: CON (contactor de precarga/contactor de red Con)

Como fuente de señal puede elegirse también r0863.1 de un accionamiento.

p0840 BI: CON / DES (DES1) / CON / DES (DES1)

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9677
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "CON/DES (DES1)".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 0 (STW1.0) en el perfil PROFIdrive.

Recomend.: La conexión no puede efectuarse modificando el ajuste de esta entrada de binector sino sólo mediante un cambio de señal correspondiente en la fuente.

Dependencia: Ver también: p1055, p1056

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Sólo la fuente de señal que conecta puede usarse también para desconectar.
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: BI: p0840 = Señal 0: DES1 (supresión de impulsos y bloqueo de conexión)
BI: p0840 = Señal 0/1: CON (habilitación de impulsos posible)
En el modo de operación "SINAMICS" (p4400 = 1) este parámetro no tiene ninguna función.

p0844[0...n] BI: No hay parada natural/Parada natural (DES2) Fuente de señal 1 / DES2 F_s 1

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 8720, 8820, 8920
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la primera fuente de señal para la orden "No hay parada natural/Parada natural (DES2)".
Actúa la combinación Y de las siguientes señales:
- BI: p0844 "No hay parada natural/Parada natural (DES2) Fuente de señal 1"
- BI: p0845 "No hay parada natural/Parada natural (DES2) Fuente de señal 2"
El resultado de la combinación Y corresponde a la palabra de mando 1 bit 1 (STW1.1) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0844 = Señal 0 o BI: p0845 = Señal 0
- DES2 (Supresión inmediata de impulsos y bloqueo de conexión)
BI: p0844 = Señal 1 y BI: p0845 = Señal 1
- Sin DES2 (habilitación posible)

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Para Active Line Modules, Smart Line Modules y la entrada de binector p0844 = Señal 0 o p0845 = Señal 0 es aplicable:
- El contactor de precarga/contactor de red también se desconecta.

p0844 BI: No hay parada natural / Parada natural (DES2) / DES2

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9677
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "No hay parada natural/Parada natural (DES2)".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 1 (STW1.1) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0844 = Señal 0
- DES2 (Supresión inmediata de impulsos y bloqueo de conexión)
BI: p0844 = Señal 1
- Sin DES2 (habilitación posible)

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el modo de operación "SINAMICS" (p4400 = 1) este parámetro no tiene ninguna función.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0845[0...n] BI: No hay parada natural/Parada natural (DES2) Fuente de señal 2 / DES2 F_s 2

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 8720, 8820, 8920
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:

Ajusta la segunda fuente de señal para la orden "No hay parada natural/Parada natural (DES2)".
Actúa la combinación Y de las siguientes señales:
- BI: p0844 "No hay parada natural/Parada natural (DES2) Fuente de señal 1"
- BI: p0845 "No hay parada natural/Parada natural (DES2) Fuente de señal 2"

El resultado de la combinación Y corresponde a la palabra de mando 1 bit 1 (STW1.1) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0844 = Señal 0 o BI: p0845 = Señal 0
- DES2 (Supresión inmediata de impulsos y bloqueo de conexión)

BI: p0844 = Señal 1 y BI: p0845 = Señal 1
- Sin DES2 (habilitación posible)

Precaución:

Si está activado "prioridad de mando en PC", esta entrada de binector se hace efectiva.

Nota:

Para Active Line Modules, Smart Line Modules y la entrada de binector p0844 = Señal 0 o p0845 = Señal 0 es aplicable:
- El contactor de precarga/contactor de red también se desconecta.

p0848[0...n] BI: Sin parada rápida/Parada rápida (DES3) Fuente de señal 1 / DES3 F_s 1

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:

Ajusta la primera fuente de señal para la orden "Sin parada rápida/Parada rápida (DES3)".
Actúa la combinación Y de las siguientes señales:
- BI: p0848 "Sin parada rápida/Parada rápida (DES3) Fuente de señal 1"
- BI: p0849 "Sin parada rápida/Parada rápida (DES3) Fuente de señal 2"

El resultado de la combinación Y corresponde a la palabra de mando 1 bit 2 (STW1.2) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0848 = Señal 0 o BI: p0849 = Señal 0
- DES3 (frenado con rampa DES3 (p1135), a continuación supresión de impulsos y bloqueo de conexión)

BI: p0848 = Señal 1 y BI: p0849 = Señal 1
- Sin DES3 (habilitación posible)

Precaución:

Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención:

Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0848 BI: No parada rápida / Parada rápida (DES3) / DES3

TM41	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9677
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la primera fuente de señal para la orden "Sin parada rápida/Parada rápida (DES3)".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 2 (STW1.2) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0848 = Señal 0
- DES3 (frenado con rampa DES3 (p1135), a continuación supresión de impulsos y bloqueo de conexión)
BI: p0848 = Señal 1
- Sin DES3 (habilitación posible)

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el modo de operación "SINAMICS" (p4400 = 1) este parámetro no tiene ninguna función.

p0849[0...n] BI: Sin parada rápida/Parada rápida (DES3) Fuente de señal 2 / DES3 F_s 2

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la segunda fuente de señal para la orden "Sin parada rápida/Parada rápida (DES3)".
Actúa la combinación Y de las siguientes señales:
- BI: p0848 "Sin parada rápida/Parada rápida (DES3) Fuente de señal 1"
- BI: p0849 "Sin parada rápida/Parada rápida (DES3) Fuente de señal 2"
El resultado de la combinación Y corresponde a la palabra de mando 1 bit 2 (STW1.2) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0848 = Señal 0 o BI: p0849 = Señal 0
- DES3 (frenado con rampa DES3 (p1135), a continuación supresión de impulsos y bloqueo de conexión)
BI: p0848 = Señal 1 y BI: p0849 = Señal 1
- Sin DES3 (habilitación posible)

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC", esta entrada de binector se hace efectiva.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0852[0...n] BI: Habilitar servicio/Bloquear servicio / Habilitar servicio

A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 8820, 8920
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para la orden "Habilitar servicio/Bloquear servicio".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 3 (STW1.3) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0852 = Señal 0
Bloquear servicio (suprimir impulsos).
BI: p0852 = Señal 1
Habilitar servicio (habilitación de impulsos posible).

Precaución:
Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención:
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p0852 BI: Habilitar servicio/Bloquear servicio / Habilitar servicio

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9677
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para la orden "Habilitar servicio/Bloquear servicio".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 3 (STW1.3) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0852 = Señal 0
Bloquear servicio (suprimir impulsos).
BI: p0852 = Señal 1
Habilitar servicio (habilitación de impulsos posible).

Precaución:
Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención:
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota:
En el modo de operación "SINAMICS" (p4400 = 1) este parámetro no tiene ninguna función.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0854[0...n] BI: Mando por PLC/Sin mando por PLC / Mando por PLC

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 8720, 8820, 8920
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para la orden "Mando por PLC/Sin mando por PLC".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 10 (STW1.10) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0854 = Señal 0
Sin mando por PLC.
BI: p0852 = Señal 1
Mando por PLC.

Precaución:
Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención:
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota:
Este bit sirve para activar una reacción en los accionamientos si falla el controlador (F07220). Si no hay controlador, conviene ajustar la entrada de binector p0854 = 1.
Si hay controlador, debe estar ajustado STW1.10 = 1 (PZD1) para que los datos recibidos se actualicen. Esto es válido sea cual sea el ajuste en p0854 y también en la configuración libre de telegramas (p0922 = 999).

p0854 BI: Mando por PLC/Sin mando por PLC / Mando por PLC

ENCODER

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2501, 8720, 8820, 8920
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para la orden "Mando por PLC/Sin mando por PLC".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 10 (STW1.10) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0854 = Señal 0
Sin mando por PLC.
BI: p0852 = Señal 1
Mando por PLC.

Precaución:
Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención:
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota:
Este bit sirve para activar una reacción en los accionamientos si falla el controlador (F07220). Si no hay controlador, conviene ajustar la entrada de binector p0854 = 1.
Si hay controlador, debe estar ajustado STW1.10 = 1 (PZD1) para que los datos recibidos se actualicen. Esto es válido sea cual sea el ajuste en p0854 y también en la configuración libre de telegramas (p0922 = 999).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0854 BI: Mando por PLC/Sin mando por PLC / Mando por PLC

TM41	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9677, 9678
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Mando por PLC/Sin mando por PLC".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 10 (STW1.10) en el perfil PROFIdrive.
BI: p0854 = Señal 0
Sin mando por PLC.
BI: p0852 = Señal 1
Mando por PLC.

Dependencia: Ver también: p1155

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Este bit permite disparar una reacción en TM41 en caso de fallo del controlador.
Este parámetro sólo tiene efecto en el modo operativo "SIMOTION" (p4400 = 0).
En el modo operativo "SINAMICS" se evalúan las consignas en la entrada de conector p4420 independientemente de p0854.
Debe tenerse además en cuenta el ajuste de p2037.

p0855[0...n] BI: Abrir imprescindiblemente freno de mantenimiento / Abrir impres freno

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 2701, 2707
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el comando "Abrir imprescindiblemente el freno de mantenimiento".

Dependencia: Ver también: p0858

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La señal vía BI: p0858 (Cerrar incondicionalmente el freno de mantenimiento) tiene mayor prioridad que vía BI: p0855 (Abrir incondicionalmente el freno de mantenimiento).

p0856[0...n] BI: Habilitar regulador de velocidad / Habilitar reg_n

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 2701, 2707
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Habilitar regulador de velocidad" (r0898.12).
Señal 0: Poner a cero la acción I y la salida del regulador de velocidad.
Señal 1: Habilitar el regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: r0898

Nota: Si se anula "habilitar regulador de velocidad" se cierra un freno eventualmente presente.
La anulación de "prioridad regulador de velocidad" no provoca supresión de impulsos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0856[0...n] BI: Habilitar regulador de velocidad lineal / Habilitar reg_v

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 2701, 2707
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Habilitar regulador de velocidad" (r0898.12).
Señal 0: Poner a cero la acción I y la salida del regulador de velocidad.
Señal 1: Habilitar el regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: r0898

Nota: Si se anula "habilitar regulador de velocidad" se cierra un freno eventualmente presente.
La anulación de "prioridad regulador de velocidad" no provoca supresión de impulsos.

p0857 Etapa de potencia Tiempo de vigilancia / EP t_vig

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8760, 8864, 8964
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
100.0 [ms]	60000.0 [ms]	6000.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia de la etapa de potencia.
Para alimentaciones y accionamientos es aplicable:
El tiempo de vigilancia comienza a contar tras un flanco 0/1 de la orden CON/DES1. Si la etapa de potencia no entrega una respuesta "listo" dentro del tiempo de vigilancia, se señaliza el fallo F06000 (alimentaciones) o F07802 (accionamientos).
Para accionamientos se aplica además:
Tras la habilitación de impulsos (Habilitar servicio, p0852) se inicia de nuevo el tiempo de vigilancia. Si la alimentación no entrega al accionamiento una respuesta "listo" dentro del tiempo de vigilancia (vía BI: p0864 del accto.), entonces se señaliza el fallo F07840.

Dependencia: Ver también: F06000, F07802, F07840, F30027

Atención: El tiempo máximo para la precarga del circuito intermedio se vigila en la etapa de potencia y no se puede modificar. La duración máxima de la precarga depende de la clase de potencia y del formato de la etapa de potencia.
El tiempo de vigilancia para la precarga se inicia tras la orden CON (BI: p0840 = señal 0/1). Si se rebasa la duración máxima de precarga, se señaliza el fallo F30027.

Nota: El ajuste de fábrica para p0857 depende de la clase de potencia y de la forma constructiva de la etapa de potencia.
El tiempo de vigilancia para el aviso "Listo" de la etapa de potencia comprende el intervalo para precargar el circuito intermedio así como, dado el caso, el tiempo antirrebote de contactores.
Un valor insuficiente en p0857 provoca el correspondiente fallo tras la habilitación.

p0858[0...n] BI: Cerrar imprescindiblemente freno de mantenimiento / Cerrar impr freno

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 2701, 2707
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	9719.13

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el comando "Cerrar imprescindiblemente el freno de mantenimiento".

Dependencia: Ver también: p0855

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La señal vía BI: p0858 (Cerrar incondicionalmente el freno de mantenimiento) tiene mayor prioridad que vía BI: p0855 (Abrir incondicionalmente el freno de mantenimiento).

Con señal 1 vía BI: p0858 se ejecuta la orden "Cerrar incondicionalmente el freno de mantenimiento" y se especifica internamente consigna cero.

p0858[0...n] BI: Cerrar imprescindiblemente freno de mantenimiento / Cerrar impr freno

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 2701, 2707
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el comando "Cerrar imprescindiblemente el freno de mantenimiento".

Dependencia: Ver también: p0855

Nota: La señal vía BI: p0858 (Cerrar incondicionalmente el freno de mantenimiento) tiene mayor prioridad que vía BI: p0855 (Abrir incondicionalmente el freno de mantenimiento).

Con señal 1 vía BI: p0858 se ejecuta la orden "Cerrar incondicionalmente el freno de mantenimiento" y se especifica internamente consigna cero.

p0860 BI: Contc.red Señal respuesta / Contac. red Resp.

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2634, 8734, 8834, 8934
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	863.1

Descripción: Ajusta la fuente de señal de respuesta del contactor de red.

Recomend.: Si está activada la vigilancia (BI: p0860 no igual a r0863.1), para mandar el contactor de red deberá usarse la señal BO: r0863.1 del objeto de accionamiento propio.

Dependencia: Ver también: p0861, r0863

Ver también: F07300

Atención: Está desactivada la vigilancia del contactor de red si como fuente para la señal de respuesta de dicho contactor está ajustada la señal de mando del objeto de accionamiento propio (BI: p0860 = r0863.1).

Nota: El estado del contactor de red se vigila en función de la señal BO: r0863.1.

Si está activada la vigilancia (BI: p0860 no igual a r0863.1) el fallo F07300 también se señaliza si está cerrado el contactor entes de que llegue la señal de mando r0863.1.

p0861 Contactor de red Tiempo de vigilancia / Contac. red t_vig

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2634, 8734, 8834, 8934
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	5000 [ms]	100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia del contactor de red.

El tiempo comienza a contar con cada excitación del contactor de red (r0863.1). Si no hay respuesta del contactor de red dentro de dicho tiempo se emite un aviso.

Dependencia: Ver también: p0860, r0863

Ver también: F07300

Nota: Con el ajuste de fábrica de p0860 está desactivada esta vigilancia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0862 Etapa de potencia Retardo de conexión / EP t_Con

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2610, 8732, 8832, 8932
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 65000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de señalización de la orden de mando de la etapa de potencia y del contactor de red que pudiera estar presente.

Nota: Esto permite una precarga y conexión secuencial de accionamientos con una única orden CON.

Con alimentaciones activas, antes de cerrar el contactor de red se realiza durante 120 ms el tarado del offset de los circuitos de medida de intensidad (p3491).

r0863.0...2 CO/BO: Acoplamiento de accionamientos Palabra de estado/mando / Acopl. ZSW/STW

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza las palabras de estado y mando del acoplamiento del accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Regulación Servicio	Sí	No	2610, 6495, 8732, 8832, 8932, 9794
01	Mandar contactor	Sí	No	2610, 2634, 8732, 8734, 8832, 8834, 8932, 8934
02	Alimentación Fallo de red	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0864

Nota: Rel. a bit 00:

El bit 0 señaliza la disponibilidad de la alimentación.

La transferencia del aviso operativo vía BO: r0863.0 permite arrancar de forma secuencial varios accionamientos con una orden común de conexión.

Para ello se requieren las siguientes interconexiones:

Accto. 1: BI: p0864 a interconectar con BO: r0863.0 de la alimentación

Accto. 2: BI: p0864 a interconectar con BO: r0863.0 del accionamiento 1

Accto. 3: BI: p0864 a interconectar con BO: r0863.0 del accionamiento 2, etc.

El primer accionamiento sólo transmite la señalización de "Servicio" al siguiente cuando está listo para el servicio.

Rel. a bit 01:

El bit 1 está previsto para mandar un contactor de red externo.

Rel. a bit 02:

Este bit señaliza el fallo de red sólo con Active Infeed (A_INF) y Smart Infeed (S_INF).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0864 BI: Alimentación Servicio / INF Servicio

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1773, 1774, 2610
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la señalización de disponibilidad de la alimentación (p. ej. BO: r0863.0).

Dependencia: Ver también: r0863

Nota: Esta señal es necesaria para el secuenciador de un servoaccionamiento/accionamiento vectorial.

Para una alimentación sin DRIVE-CLiQ es aplicable:

Este tipo de unidades de alimentación señalizan "listo" a través de un borne de salida. Esta señal deberá cablearse a una entrada digital. Los accionamientos alimentados por dicha unidad (alimentación) deberán usar esta señal para la señalización de "listo" (BI: p0864 = entrada digital).

p0868 Etapa de potencia Interruptor DC Tiempo de inhibición / EP Int_DC t_inhib

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	65000 [ms]	65000 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de inhibición de rebotes para el interruptor automático DC en Motor Modules de tipo Chassis.

Nota: Con p0868 = 65000 ms es aplicable:

Se implementa el tiempo de inhibición de rebotes ajustado en la EEPROM de la etapa de potencia.

r0873 CO/BO: Alimentación del conjunto / INF total Servicio

B_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8732, 8832
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la disponibilidad de las alimentaciones en caso de operación mixta con Smart Line Module (SLM) y Basic Line Module (BLM).

Para poder disponer de la señal BO: r0873 en una unidad de alimentación es necesario interconectar la BI: p0874 de una de las alimentaciones con la BO: r0863.0 de la otra.

Dependencia: Ver también: r0863, p0874

Nota: ¡Con el Active Line Module (ALM) no es posible modo mixto!

p0874 BI: Smart/ Basic Line Module Servicio / SML/BLM Servic

B_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8732, 8832
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la interconexión de la señal de disponibilidad en caso de operación mixta con Smart Line Module (SLM) y Basic Line Module (BLM).

Para poder disponer de la señal BO: r0873 en una unidad de alimentación es necesario interconectar la BI: p0874 de una de las alimentaciones con la BO: r0863.0 de la otra.

Dependencia: Ver también: r0863, r0873

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: ¡Con el Active Line Module (ALM) no es posible modo mixto!

r0887.0...13 BO: ESR Palabra de estado / ESR ZSW

SERVO (ESR)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para la función "ESR".

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Vigilancia ESR activada	Sí	No	-
01	Perfil "Parada ampliada (autónoma del accionamiento)" activo	Sí	No	-
02	Perfil "Retirada ampliada (autónoma del accionamiento)" activo	Sí	No	-
03	Perfil "Modo generador" (regulador Vdc)" activo	Sí	No	-
09	Habilitación ESR habilitada (p0889)	Sí	No	-
10	ESR Disparador activo (p0890)	Sí	No	-
11	ESR rampa de desconexión DES1/DES3 (p0891)	DES1	DES3	-
12	ESR Reacción activada	Sí	No	3082
13	ESR Reacción ejecutándose actualmente	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0888, p0889, p0890, p0891

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

p0888 ESR Configuración / ESR Config

SERVO (ESR)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3082
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajusta la configuración de la función "ESR".
0: Sin función
1: Parada ampliada (autónoma del accionamiento)
2: Retirada ampliada (autónoma del accionamiento)
3: Modo generador (regulador Vdc)

Dependencia: Ver también: p0889, p0891, p0892, p0893, p1240

Precaución: Con p0888 = 3 el modo generador (regulador Vdc) se debe configurar adecuadamente a través de p1240.

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0889 BI: ESR Habilitar reacción / Habilit reacc

SERVO (ESR)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3082
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2090.9

Descripción: Ajusta la fuente de señal para habilitar la reacción a la función "ESR".
BI: p0889 = Señal 0
Reacción de ESR bloqueada. Los eventos de disparo que se puedan producir se ignorarán.
BI: p0889 = Señal 1
Reacción de ESR habilitada. Los eventos de disparo que se puedan producir desencadenan la reacción.

Dependencia: Ver también: p0888

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

p0890[0...4] BI: ESR Disparador / ESR Disparador

SERVO (ESR)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3082
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	[0] 2090.2
		[1] 9721.15
		[2] 9723.1
		[3] 9723.2
		[4] 0

Descripción: Ajusta las fuentes de señales para los disparadores en la función "ESR".
Las entradas de binector no se pueden interconectar o lo hacen como se indica a continuación:
BI: p0890[0] = r2090.2 (CU_STW1.2)
BI: p0890[1] = r9721.15 (Safety Integrated PARADA E)
BI: p0890[2] = r9723.1 (Safety Integrated PARADA F)
BI: p0890[3] = r9723.2 (Safety Integrated Fallo de comunicación)
BI: p0890[4] = Interconectable a voluntad

Índice:
[0] = Disparador para NCK
[1] = Disparador para SI PARADA E
[2] = Disparador para SI PARADA F
[3] = Disparador para fallo de comunicación SI
[4] = Disparador interconectable a voluntad

Dependencia: Ver también: p0888

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

p0891 ESR Rampa DES / ESR Rampa DES

SERVO (ESR)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3082
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta la rampa de desconexión en la función "ESR".
0: DES3
1: DES1

Dependencia: Ver también: p0888

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

p0892 ESR Temporización / ESR Temporización

SERVO (ESR)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [s]	**Máx.** 20.00 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.50 [s]

Descripción: Ajusta la temporización para el retardo de frenado en la función "ESR".

Dependencia: Ver también: p0888

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

p0893 ESR Velocidad lineal / ESR Veloc

SERVO (ESR, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3082
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -340.28235E36 [m/min]	**Máx.** 340.28235E36 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro/lineal que se alcanza en caso de disparo con una rampa DES3.

La temporización de p0892 es el tiempo total que transcurre para el arranque y el desplazamiento constante. A continuación, según el ajuste de p0891, tiene lugar una rampa DES1 o DES3.

Dependencia: Ver también: p0888, p0889, p0891, p0892

Nota: Este parámetro sólo es relevante en el perfil "Retirada" (p0888 = 2).

ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

p0893 ESR Velocidad / ESR Velocidad

SERVO (ESR)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3082
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -340.28235E36 [1/min]	**Máx.** 340.28235E36 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro/lineal que se alcanza en caso de disparo con una rampa DES3.

La temporización de p0892 es el tiempo total que transcurre para el arranque y el desplazamiento constante. A continuación, según el ajuste de p0891, tiene lugar una rampa DES1 o DES3.

Dependencia: Ver también: p0888, p0889, p0891, p0892

Nota: Este parámetro sólo es relevante en el perfil "Retirada" (p0888 = 2).

ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

p0894 Estacionamiento Valores predeterminados / Estac Predet

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Valor predeterminado para la función "Eje estacionado" y "Encóder estacionado".

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Valores predeterminados en caso de interconexión	Estacionar	No estacionar	-

Dependencia: Ver también: p0480, p0897

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00:
Si para "Eje estacionado" o "Encóder estacionado" existe al menos una interconexión BICO, este valor predeterminado se tiene en cuenta en el arranque.

p0895[0...n] BI: Activar/desactivar componente etapa de potencia / Act/desc comp_EP

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar/desactivar componentes de etapas de potencia.

Dependencia: BI: p0895 = Señal 0
Desactivar componente de etapa de potencia
BI: p0895 = Señal 1
Activar componente de etapa de potencia
Ver también: p0125, r0126
Ver también: A05054

Precaución: No se permite la desactivación de objetos de accionamiento con funciones Safety habilitadas.

Nota: La etapa de potencia sólo se desactiva con ocasión de la supresión de impulsos.
En sincro-acopladores se anula también la habilitación en p7001 al desactivar un componente de etapa de potencia.

r0896.0 BO: Eje estacionado Palabra de estado / Eje estacionad ZSW

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para la función "eje estacionado".

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Eje estacionado activo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0897

p0897 BI: Eje estacionado Selección / Eje estación. Sel

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir la función "eje estacionado".

Dependencia: BI: p0897 = Señal 0
La función "Eje estacionado" no está seleccionada.
BI: p0897 = Señal 1
La función "Eje estacionado" está seleccionada.
Ver también: r0896

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La función "Eje estacionado" sólo actúa tras la selección con supresión de impulsos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0898.0...10 CO/BO: Palabra de mando Secuenciador Alimentación / STW Secuenc. INF

A_INF, S_INF

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1530, 8820, 8920
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando 1 en la alimentación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	CO / DES2	Sí	No	-
03	Habilitar servicio	Sí	No	-
05	Bloquear el régimen en motor	Sí	No	-
06	Bloquear el régimen en generador	Sí	No	-
10	Mando por PLC	Sí	No	-

Nota: CO: Condición operativa

r0898.0...10 CO/BO: Palabra de mando Secuenciador Alimentación / STW Secuenc. INF

B_INF

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 8720
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando 1 en la alimentación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	CO / DES2	Sí	No	-
10	Mando por PLC	Sí	No	-

Nota: CO: Condición operativa

r0898.0...15 CO/BO: Palabra de mando Objeto de accionamiento 1 / STW DO1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del objeto de accionamiento 1 (Control Unit).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Señal de sincronización SYN	Sí	No	-
01	Sincronización en tiempo real PING	Sí	No	-
07	Confirmar el fallo	Sí	No	-
12	Signo de actividad de maestro bit 0	Sí	No	-
13	Signo de actividad de maestro bit 1	Sí	No	-
14	Signo de actividad de maestro bit 2	Sí	No	-
15	Signo de actividad de maestro bit 3	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0898.10 CO/BO: Palabra de mando Secuenciador Encóder DO / STW Secuenc EncDO

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del secuenciador en el objeto de accionamiento encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
10	Mando por PLC	Sí	No	-

r0898.0...14 CO/BO: Palabra de mando Secuenciador / STW Secuenc

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2501
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del secuenciador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	CO / DES2	Sí	No	-
02	CO / DES3	Sí	No	-
03	Habilitar servicio	Sí	No	-
04	Habilitar generador de rampa	Sí	No	-
05	Continuar generador de rampa	Sí	No	-
06	Habilitar consigna de velocidad	Sí	No	-
07	Señal de mando Abrir freno	Sí	No	-
08	Jog 1	Sí	No	-
09	Jog 2	Sí	No	-
10	Mando por PLC	Sí	No	-
12	Regulador de velocidad Habilitación	Sí	No	-
14	Orden Cerrar freno	Sí	No	-

Nota: CO: Condición operativa

r0898.0...14 CO/BO: Palabra de mando Secuenciador / STW Secuenc

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2501
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del secuenciador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	CO / DES2	Sí	No	-
02	CO / DES3	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

03	Habilitar servicio	Sí	No	-
04	Habilitar generador de rampa	Sí	No	-
05	Continuar generador de rampa	Sí	No	-
06	Habilitar consigna de velocidad lineal	Sí	No	-
07	Señal de mando Abrir freno	Sí	No	-
08	Jog 1	Sí	No	-
09	Jog 2	Sí	No	-
10	Mando por PLC	Sí	No	-
12	Habilitación regulador de velocidad lineal	Sí	No	-
14	Orden Cerrar freno	Sí	No	-

Nota: CO: Condición operativa

r0898.0...13 CO/BO: Palabra de mando Secuenciador / STW Secuenc

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9678
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del secuenciador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	CO / DES2	Sí	No	-
02	CO / DES3	Sí	No	-
03	Habilitar servicio	Sí	No	-
04	Habilitar generador de rampa	Sí	No	-
05	Iniciar generador de rampa	Sí	No	-
06	Habilitar consigna de velocidad	Sí	No	-
07	Confirmar el fallo	Sí	No	-
10	Mando por PLC	Sí	No	-
13	Habilitar marca cero	Sí	No	-

Nota: CO: Condición operativa

r0899.0...12 CO/BO: Palabra de estado Secuenciador Alimentación / ZSW Secuenc. INF

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 8826, 8926
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del secuenciador de la alimentación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Listo conexión	Sí	No	-
01	Listo p/ servicio	Sí	No	-
02	Servicio habilitado	Sí	No	-
04	Ninguna DES2 act	DES2 inactiva	DES2 activa	-
06	Bloqueo conexión	Sí	No	-
08	Operación de conexión activa	Sí	No	-
09	Mando solicitado	Sí	No	-
11	Precarga terminada	Sí	No	-
12	Contactor de red cerrado	Sí	No	8934

Nota: Rel. a bit 12:
La respuesta de un contactor de red (contacto auxiliar) puede interconectarse vía BI: p0860.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0899.0...12 CO/BO: Palabra de estado Secuenciador Alimentación / ZSW Secuenc. INF

B_INF

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 8726
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del secuenciador de la alimentación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Listo conexión	Sí	No	-
01	Listo p/ servicio	Sí	No	-
02	Servicio habilitado	Sí	No	-
04	Ninguna DES2 act	DES2 inactiva	DES2 activa	-
06	Bloqueo conexión	Sí	No	-
09	Mando solicitado	Sí	No	-
11	Precarga terminada	Sí	No	-
12	Contactor de red cerrado	Sí	No	-

Nota: Relativo a bit 00, 01, 02, 04, 06, 09:
Estas señales se usan para la palabra de estado 1 en PROFIdrive.

r0899.0...15 CO/BO: Palabra de estado Objeto de accionamiento 1 / ZSW DO1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del objeto de accionamiento 1 (Control Unit).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	reserved	Sí	No	-
03	Fallo activo	Sí	No	-
07	Alarma activa	Sí	No	-
08	Tiempo sist. sincronizado	Sí	No	-
12	Signo de actividad de esclavo Bit 0	Sí	No	-
13	Signo de actividad de esclavo Bit 1	Sí	No	-
14	Signo de actividad de esclavo Bit 2	Sí	No	-
15	Signo de actividad de esclavo Bit 3	Sí	No	-

r0899.9 CO/BO: Palabra de estado Secuenciador DO encóder / ZSW Secuenc EncDO

ENCODER

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del secuenciador en el objeto de accionamiento encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
09	Mando solicitado	Sí	No	-

Nota: Esta señal se usa para la palabra de estado ZSW2_ENC en PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0899.0...15 CO/BO: Palabra de estado Secuenciador / ZSW Secuenc

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2503
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del secuenciador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Listo conexión	Sí	No	-
01	Listo p/ servicio	Sí	No	-
02	Servicio habilitado	Sí	No	-
03	Jog activo	Sí	No	-
04	Sin parada natural activa	DES2 inactiva	DES2 activa	-
05	Ninguna parada rápida activa	DES3 inactiva	DES3 activa	-
06	Bloqueo de conexión activo	Sí	No	-
07	Accto. listo	Sí	No	-
08	Habil regulador	Sí	No	-
09	Mando solicitado	Sí	No	-
11	Impulsos habilitados	Sí	No	-
12	Abrir freno manten	Sí	No	-
13	Señal de mando Cerrar freno de mantenimiento	Sí	No	-
14	Habilitación de impulsos de secuenciador de freno	Sí	No	-
15	Habilitación de consigna de secuenciador de freno	Sí	No	-

Nota: Relativo a bit 00, 01, 02, 04, 05, 06, 09:

Estas señales se usan para la palabra de estado 1 en PROFIdrive.

Rel. a bit 13:

Si está activada y seleccionada la función "mando seguro de freno" (SBC), entonces el freno no se manda ya con esta señal.

Rel. a bits 14, 15:

Estas señales sólo tienen importancia si está activado el módulo de función "Secuenciador de freno avanzado" (r0108.14 = 1).

r0899.0...15 CO/BO: Palabra de estado Secuenciador / ZSW Secuenc

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9680
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del secuenciador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Listo conexión	Sí	No	-
01	Listo p/ servicio	Sí	No	-
02	Servicio habilitado	Sí	No	-
04	Paro natural activ	No	Sí	-
05	Paro rápido activo	No	Sí	-
06	Bloqueo conexión	Sí	No	-
09	Mando solicitado	Sí	No	-
13	Marca cero habilitada	Sí	No	-
14	Habilitar pista A/B	Sí	No	-
15	Interfaz de emulación de encóder habilitada	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00, 01, 02, 06:
Estas señales se usan para la palabra de estado 1 en PROFIdrive.

p0915[0...29] TM15 PROFIdrive PZD Asignación de consigna / TM15 PD PZD Cons

TM15

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4273	[0] 4201
		[1] 4204
		[2] 4205
		[3] 4211
		[4] 4212
		[5] 4213
		[6...29] 0

Descripción: Sirve para asignar los datos de proceso (PZD, consignas) recibidos del maestro.

Valor:
0: CERO
4201: r4201 (Hora del sistema para sincronización)
4204: r4204 (Mando Salida digital 0 ... 15)
4205: r4205 (Mando Salida digital 16 ... 23)
4211: r4211 (Modo de flanco Entrada digital 0 ... 7)
4212: r4212 (Modo de flanco Entrada digital 8 ... 15)
4213: r4213 (Modo de flanco Entrada digital 16 ... 23)
4250: r4250 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 0)
4251: r4251 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 1)
4252: r4252 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 2)
4253: r4253 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 3)
4254: r4254 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 4)
4255: r4255 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 5)
4256: r4256 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 6)
4257: r4257 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 7)
4258: r4258 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 8)
4259: r4259 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 9)
4260: r4260 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 10)
4261: r4261 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 11)
4262: r4262 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 12)
4263: r4263 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 13)
4264: r4264 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 14)
4265: r4265 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 15)
4266: r4266 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 16)
4267: r4267 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 17)
4268: r4268 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 18)
4269: r4269 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 19)
4270: r4270 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 20)
4271: r4271 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 21)
4272: r4272 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 22)
4273: r4273 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 23)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30

Nota:
Ejemplo:
El telegrama para los valores de consigna deberá tener los datos de proceso (PZD) y asignaciones siguientes:
PZD 1 (r4201), PZD 2 (r4204), PZD 3 (r4250)
La asignación de consigna debe ejecutarse de la forma siguiente:
p0915[0] = 4201 - 16 bits
p0915[1] = 4204 - 16 bits
p0915[2] = 4250 - 16 bits
p0915[3] = 0
...
p0915[29] = 0

p0915[0...35] TM17 PROFIdrive PZD Asignación de consigna / TM17 PD PZD Cons

TM17

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4265	[0] 4201
		[1] 4204
		[2] 4211
		[3] 4212
		[4...35] 0

Descripción:
Sirve para asignar los datos de proceso (PZD, consignas) recibidos del maestro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:

0: CERO
4201: r4201 (Hora del sistema para sincronización)
4204: r4204 (Mando Salida digital 0 ... 15)
4211: r4211 (Modo de flanco Entrada digital 0 ... 7)
4212: r4212 (Modo de flanco Entrada digital 8 ... 15)
4250: r4250 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 0)
4251: r4251 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 1)
4252: r4252 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 2)
4253: r4253 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 3)
4254: r4254 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 4)
4255: r4255 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 5)
4256: r4256 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 6)
4257: r4257 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 7)
4258: r4258 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 8)
4259: r4259 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 9)
4260: r4260 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 10)
4261: r4261 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 11)
4262: r4262 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 12)
4263: r4263 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 13)
4264: r4264 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 14)
4265: r4265 (tiempo de seteo/reseteo Salida digital 15)

Índice:

[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32
[32] = PZD 33
[33] = PZD 34
[34] = PZD 35
[35] = PZD 36

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Ejemplo:
El telegrama para los valores de consigna deberá tener los datos de proceso (PZD) y asignaciones siguientes:
PZD 1 (r4201), PZD 2 (r4204), PZD 3 (r4250), PZD 4 (r4250)
La asignación de consigna debe ejecutarse de la forma siguiente:
p0915[0] = 4201 - 16 bits
p0915[1] = 4204 - 16 bits
p0915[2] = 4250 - 32 bits, dos veces sucesivamente
p0915[3] = 4250 -32 bits
p0915[4] = 0
...
p0915[35] = 0

p0916[0...29] TM15 PROFIdrive PZD Asignación de valor real / TM15 PD PZD Vreal

TM15

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4373	[0] 4301
		[1] 4304
		[2] 4305
		[3] 4311
		[4] 4312
		[5] 4313
		[6...29] 0

Descripción: Sirve para asignar los datos de proceso (PZD, valores reales) por enviar al maestro.

Valor:
0: CERO
4301: r4301 (sincronización de módulo)
4304: r4304 (Estado Entrada digital 0 ... 15)
4305: r4305 (Estado Entrada digital 16 ... 23)
4311: r4311 (Estado de flanco Entrada digital 0 ... 7)
4312: r4312 (Estado de flanco Entrada digital 8 ... 15)
4313: r4313 (Estado de flanco Entrada digital 16 ... 23)
4350: r4350 (Tiempos de flanco Entrada digital 0)
4351: r4351 (Tiempos de flanco Entrada digital 1)
4352: r4352 (Tiempos de flanco Entrada digital 2)
4353: r4353 (Tiempos de flanco Entrada digital 3)
4354: r4354 (Tiempos de flanco Entrada digital 4)
4355: r4355 (Tiempos de flanco Entrada digital 5)
4356: r4356 (Tiempos de flanco Entrada digital 6)
4357: r4357 (Tiempos de flanco Entrada digital 7)
4358: r4358 (Tiempos de flanco Entrada digital 8)
4359: r4359 (Tiempos de flanco Entrada digital 9)
4360: r4360 (Tiempos de flanco Entrada digital 10)
4361: r4361 (Tiempos de flanco Entrada digital 11)
4362: r4362 (Tiempos de flanco Entrada digital 12)
4363: r4363 (Tiempos de flanco Entrada digital 13)
4364: r4364 (Tiempos de flanco Entrada digital 14)
4365: r4365 (Tiempos de flanco Entrada digital 15)
4366: r4366 (Tiempos de flanco Entrada digital 16)
4367: r4367 (Tiempos de flanco Entrada digital 17)
4368: r4368 (Tiempos de flanco Entrada digital 18)
4369: r4369 (Tiempos de flanco Entrada digital 19)
4370: r4370 (Tiempos de flanco Entrada digital 20)
4371: r4371 (Tiempos de flanco Entrada digital 21)
4372: r4372 (Tiempos de flanco Entrada digital 22)
4373: r4373 (Tiempos de flanco Entrada digital 23)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30

Nota:
Ejemplo:
El telegrama para los valores reales deberá tener los datos de proceso (PZD) y asignaciones siguientes:
PZD 1 (r4301), PZD 2 (r4304), PZD 3 (r4350)
La asignación de valor real debe ejecutarse de la forma siguiente:
p0916[0] = 4301 - 16 bits
p0916[1] = 4304 - 16 bits
p0916[2] = 4350 - 16 bits
p0916[3] = 0
...
p0916[29] = 0

p0916[0...35] TM17 PROFIdrive PZD Asignación de valor real / TM17 PD PZD Vreal

TM17

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4365	[0] 4301
		[1] 4304
		[2] 4311
		[3] 4312
		[4...35] 0

Descripción:
Sirve para asignar los datos de proceso (PZD, valores reales) por enviar al maestro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:

0: CERO
4301: r4301 (sincronización de módulo)
4304: r4304 (Estado Entrada digital 0 ... 15)
4311: r4311 (Estado de flanco Entrada digital 0 ... 7)
4312: r4312 (Estado de flanco Entrada digital 8 ... 15)
4350: r4350 (Tiempos de flanco Entrada digital 0)
4351: r4351 (Tiempos de flanco Entrada digital 1)
4352: r4352 (Tiempos de flanco Entrada digital 2)
4353: r4353 (Tiempos de flanco Entrada digital 3)
4354: r4354 (Tiempos de flanco Entrada digital 4)
4355: r4355 (Tiempos de flanco Entrada digital 5)
4356: r4356 (Tiempos de flanco Entrada digital 6)
4357: r4357 (Tiempos de flanco Entrada digital 7)
4358: r4358 (Tiempos de flanco Entrada digital 8)
4359: r4359 (Tiempos de flanco Entrada digital 9)
4360: r4360 (Tiempos de flanco Entrada digital 10)
4361: r4361 (Tiempos de flanco Entrada digital 11)
4362: r4362 (Tiempos de flanco Entrada digital 12)
4363: r4363 (Tiempos de flanco Entrada digital 13)
4364: r4364 (Tiempos de flanco Entrada digital 14)
4365: r4365 (Tiempos de flanco Entrada digital 15)

Índice:

[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32
[32] = PZD 33
[33] = PZD 34
[34] = PZD 35
[35] = PZD 36

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Ejemplo:
El telegrama para los valores reales deberá tener los datos de proceso (PZD) y asignaciones siguientes:
PZD 1 (r4301), PZD 2 (r4304), PZD 3 (r4350), PZD 4 (r4350)
La asignación de valor real debe ejecutarse de la forma siguiente:
p0916[0] = 4301 - 16 bits
p0916[1] = 4304 - 16 bits
p0916[2] = 4350 - 32 bits, dos veces sucesivamente
p0916[3] = 4350 - 32 bits
p0916[4] = 0
...
p0916[35] = 0

p0918 Dirección PROFIBUS / Dirección PB

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1	**Máx.** 126	**Ajuste de fábrica** 126

Descripción: Visualiza o ajusta la dirección PROFIBUS para la interfaz PROFIBUS en la Control Unit.
La dirección puede ajustarse de la forma siguiente:
1) Mediante interruptores al efecto en la Control Unit
--> p0918 es entonces de sólo lectura y muestra la dirección ajustada.
--> Cualquier cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
2) Mediante p0918
--> Sólo si la dirección 00 hex, 7F hex, 80 hex o FF hex se ha ajustado mediante interruptores de dirección.
--> La función "Copiar de RAM a ROM" permite almacenar de forma no volátil la dirección.
--> Cualquier cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

Nota: Direcciones PROFIBUS permitidas: 1 ... 126 (01 hex ... 7E hex)
La dirección 126 está prevista para la puesta en marcha.
Cualquier cambio de la dirección PROFIBUS sólo surte efecto tras POWER ON.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2423, 2447, 2457, 2481, 2483
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 370	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
370: Telegrama SIEMENS 370, PZD-1/1
371: Telegrama SIEMENS 371, PZD-5/8
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: F01505, F01506

Nota: Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.
Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2423, 2481, 2483
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 390	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
390: Telegrama SIEMENS 390, PZD-2/2
391: Telegrama SIEMENS 391, PZD-3/7
392: Telegrama SIEMENS 392, PZD-3/15
393: Telegrama SIEMENS 393, PZD-4/21
394: Telegrama SIEMENS 394, PZD-3/3
999: Configuración libre de telegramas con BICO

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

ENCODER

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 81	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
81: Telegrama SIEMENS 81, PZD-2/6
82: Telegrama SIEMENS 82, PZD-2/7
83: Telegrama SIEMENS 83, PZD-2/8
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p2038
Ver también: F01505, F01506

Nota: Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.
Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

SERVO

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
1: Telegrama estándar 1, PZD-2/2
2: Telegrama estándar 2, PZD-4/4
3: Telegrama estándar 3, PZD-5/9
4: Telegrama estándar 4, PZD-6/14
5: Telegrama estándar 5, PZD-9/9
6: Telegrama estándar 6, PZD-10/14
102: Telegrama SIEMENS 102, PZD-6/10
103: Telegrama SIEMENS 103, PZD-7/15
105: Telegrama SIEMENS 105, PZD-10/10
106: Telegrama SIEMENS 106, PZD-11/15
116: Telegrama SIEMENS 116, PZD-11/19
118: Telegrama SIEMENS 118, PZD-11/19
125: Telegrama SIEMENS 125, PZD-14/10
126: Telegrama SIEMENS 126, PZD-15/15
136: Telegrama SIEMENS 136, PZD-15/19
220: Telegrama SIEMENS 220, PZD-10/10
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p2038
Ver también: F01505, F01506

Nota: Con p0922 = 100 ... 199 se ajusta automáticamente p2038 = 1 y se bloquea la modificación de p2038. Con ello, en estos telegramas queda ajustado de forma invariable el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.
Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

SERVO (Cabezal, PosS, Reg_pos)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 7	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
7: Telegrama estándar 7, PZD-2/2
9: Telegrama estándar 9, PZD-10/5
110: Telegrama SIEMENS 110, PZD-12/7
111: Telegrama SIEMENS 111, PZD-12/12
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p2038
Ver también: F01505, F01506

Nota: Con p0922 = 100 ... 199 se ajusta automáticamente p2038 = 1 y se bloquea la modificación de p2038. Con ello, en estos telegramas queda ajustado de forma invariable el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.
Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

SERVO (Cabezal, Reg_pos)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 999	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor: 999: Configuración libre de telegramas con BICO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p2038
Ver también: F01505, F01506

Nota: Con p0922 = 100 ... 199 se ajusta automáticamente p2038 = 1 y se bloquea la modificación de p2038. Con ello, en estos telegramas queda ajustado de forma invariable el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.
Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

SERVO (Cabezal)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
1: Telegrama estándar 1, PZD-2/2
2: Telegrama estándar 2, PZD-4/4
3: Telegrama estándar 3, PZD-5/9
4: Telegrama estándar 4, PZD-6/14
5: Telegrama estándar 5, PZD-9/9
6: Telegrama estándar 6, PZD-10/14
102: Telegrama SIEMENS 102, PZD-6/10
103: Telegrama SIEMENS 103, PZD-7/15
105: Telegrama SIEMENS 105, PZD-10/10
106: Telegrama SIEMENS 106, PZD-11/15
116: Telegrama SIEMENS 116, PZD-11/19
118: Telegrama SIEMENS 118, PZD-11/19
125: Telegrama SIEMENS 125, PZD-14/10
126: Telegrama SIEMENS 126, PZD-15/15
136: Telegrama SIEMENS 136, PZD-15/19
139: Telegrama SIEMENS 139, PZD-15/19
220: Telegrama SIEMENS 220, PZD-10/10
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p2038
Ver también: F01505, F01506

Nota: Con p0922 = 100 ... 199 se ajusta automáticamente p2038 = 1 y se bloquea la modificación de p2038. Con ello, en estos telegramas queda ajustado de forma invariable el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.
Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

TM15, TM17

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2481, 2483
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 0	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
0: Configuración libre de telegramas con p0915/p0916

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

TM41

Modificable: C2(1), T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1520, 9677, 9679, 9681, 9683
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
3	999	999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
3: Telegrama estándar 3, PZD-5/9
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: F01505, F01506

Nota: Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.
Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

VECTOR

Modificable: C2(1), T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1	999	999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
1: Telegrama estándar 1, PZD-2/2
2: Telegrama estándar 2, PZD-4/4
20: Telegrama estándar 20, PZD-2/6
220: Telegrama SIEMENS 220, PZD-10/10
352: Telegrama SIEMENS 352, PZD-6/6
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: F01505, F01506

Precaución: Los telegramas 2, 3 y 4 no son idóneos para regulación vectorial (p1300 = 20). Para la regulación vectorial sin encóder es necesario que la consigna de velocidad se aplique en la entrada del generador de rampa (p. ej., p1070) y no tras el mismo (p1155).

Nota: Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.
Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

VECTOR (n/M, PosS, Reg_pos)

Modificable: C2(1), T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
7	999	999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
7: Telegrama estándar 7, PZD-2/2
9: Telegrama estándar 9, PZD-10/5
110: Telegrama SIEMENS 110, PZD-12/7
111: Telegrama SIEMENS 111, PZD-12/12
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: F01505, F01506

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Los telegramas 2, 3 y 4 no son idóneos para regulación vectorial (p1300 = 20). Para la regulación vectorial sin encóder es necesario que la consigna de velocidad se aplique en la entrada del generador de rampa (p. ej., p1070) y no tras el mismo (p1155).

Nota: Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.

Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

VECTOR (n/M, Reg_pos)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 999	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: F01505, F01506

Precaución: Los telegramas 2, 3 y 4 no son idóneos para regulación vectorial (p1300 = 20). Para la regulación vectorial sin encóder es necesario que la consigna de velocidad se aplique en la entrada del generador de rampa (p. ej., p1070) y no tras el mismo (p1155).

Nota: Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.

Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selección de telegrama / IF1 PD Selec teleg

VECTOR (n/M)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1	**Máx.** 999	**Ajuste de fábrica** 999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

Valor:
1: Telegrama estándar 1, PZD-2/2
2: Telegrama estándar 2, PZD-4/4
3: Telegrama estándar 3, PZD-5/9
4: Telegrama estándar 4, PZD-6/14
20: Telegrama estándar 20, PZD-2/6
220: Telegrama SIEMENS 220, PZD-10/10
352: Telegrama SIEMENS 352, PZD-6/6
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: F01505, F01506

Precaución: Los telegramas 2, 3 y 4 no son idóneos para regulación vectorial (p1300 = 20). Para la regulación vectorial sin encóder es necesario que la consigna de velocidad se aplique en la entrada del generador de rampa (p. ej., p1070) y no tras el mismo (p1155).

Nota: Si un valor es diferente a 999, con lo que está ajustado un telegrama, entonces están bloqueadas las interconexiones contenidas en el telegrama.

Las interconexiones bloqueadas no pueden modificarse hasta haber ajustado el valor 999.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0924[0...1] Bit ZSW Impulsos habilitados / ZSW Imp habilit

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2454, 2456
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la posición de la señal de estado "Impulsos habilitados" dentro del telegrama PROFIdrive.

Índice: [0] = Número de señal
[1] = Posición del bit

p0925 PROFIdrive isócrono Tolerancia signos de actividad / PD Tol_sig_act

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	65535	1

Descripción: Ajusta el número de fallos sucesivos tolerados de signo de actividad del maestro isócrono.
El signo de actividad se recibe normalmente del maestro en PZD4 (palabra de mando 2)

Dependencia: Ver también: p2045, r2065
Ver también: F01912

Nota: Con p0925 = 65535 está desconectada la vigilancia de signos de actividad.

r0930 PROFIdrive Modo de operación / PD Modo operac

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el modo de operación.
1: Regulación de velocidad con generador de rampa
2: Modo Regulación de posición
3: Regulación de velocidad sin generador de rampa

r0944 CO: Cambios en memoria de fallos Contador / Camb mem. f

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los cambios en la memoria de fallos. El contador se incrementa con cada cambio en la memoria de fallos.

Recomend.: Se usa para comprobar que la memoria de fallos se leyó de forma consistente.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0945[0...63] Código de fallo / Código de fallo

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8060
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los números de los fallos aparecidos.

Dependencia: Ver también: r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3120, r3122

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
Estructura Memoria de fallos (en principio):
r0945[0], r0949[0], r0948[0], r2109[0], r3115[0] --> Caso de fallo actual, fallo 1
. . .
r0945[7], r0949[7], r0948[7], r2109[7], r3115[7] --> Caso de fallo actual, fallo 8
r0945[8], r0949[8], r0948[8], r2109[8], r3115[8] --> 1er caso de fallo confirmado, fallo 1
. . .
r0945[15], r0949[15], r0948[15], r2109[15], r3115[15] --> 1er caso de fallo confirmado, fallo 8
. . .
r0945[56], r0949[56], r0948[56], r2109[56], r3115[56] --> 7º caso de fallo confirmado, fallo 1
. . .
r0945[63], r0949[63], r0948[63], r2109[63], r3115[63] --> 7º caso de fallo confirmado, fallo 8

r0946[0...65534] Lista códig. fallo / Lista códig. fallo

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Listado de los códigos de fallo presentes en la unidad de accionamiento.
Sólo puede accederse a los índices con código de fallo válido.

Dependencia: El parámetro asignado al código de fallo debe registrarse en r0951 bajo el mismo índice.

r0947[0...63] Número de fallo / Número de fallo

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8060
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Este parámetro es idéntico a r0945.

r0948[0...63] Tiempo de fallo entrante en milisegundos / t_fallo ent ms

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8060
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo del sistema, en milisegundos, en el que ha aparecido el fallo.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0949, r2109, r2114, r2130, r2133, r2136, r3115, r3120, r3122

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Este tiempo se compone de r2130 (días) y r0948 (milisegundos).

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de fallos y la asignación de los índices se representa en r0945.
Al leer el parámetro a través de PROFIdrive se aplica el tipo de datos TimeDifference.

r0949[0...63] Valor de fallo / Valor de fallo

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la información adicional al fallo aparecido (como número entero).

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r2109, r2130, r2133, r2136, r3115, r3120, r3122

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de fallos y la asignación de los índices se representa en r0945.

p0952 Casos fallo Cont. / Cant fallos

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1710, 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Número de casos de fallo aparecidos tras el último reset.

Dependencia: Ajustando p0952 = 0 se borra la memoria de fallos.
Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

r0963 PROFIBUS Velocidad / PB Velocidad

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	-

Descripción: Visualiza el correspondiente valor para la velocidad de transferencia en PROFIBUS.

Valor:
0: 9.6 kbits/s
1: 19.2 kbits/s
2: 93.75 kbits/s
3: 187.5 kbits/s
4: 500 kbits/s
6: 1,5 Mbits/s
7: 3 Mbits/s
8: 6 Mbits/s
9: 12 Mbits/s
10: 31.25 kbits/s
11: 45.45 kbits/s
255: Vel. trns. descon.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0964[0...6] Identificación de equipo / Ident. equipo

CU_CX32

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la identificación del equipo.

Índice:
[0] = Empresa (Siemens = 42)
[1] = Tipo equipo
[2] = Versión firmware
[3] = Fecha firmware (año)
[4] = Fecha firmware (día/mes)
[5] = Cantidad objetos de accionamiento
[6] = Firmware patch/hot fix

Nota: Ejemplo:
r0964[0] = 42 --> SIEMENS
r0964[1] = Tipo de equipo, ver abajo
r0964[2] = 403 --> Primera parte versión de firmware V04.03 (segunda parte, ver en índice 6)
r0964[3] = 2010 --> año 2010
r0964[4] = 1705 --> 17 de mayo
r0964[5] = 2 --> 2 objetos de accionamiento
r0964[6] = 200 --> Segunda parte versión de firmware (versión completa: V04.03.02.00)
Tipo de equipo:
r0964[1] = 5100 --> SIMOTION CX32
r0964[1] = 5120 --> SINUMERIK NX10
r0964[1] = 5121 --> SINUMERIK NX15

r0964[0...6] Identificación de equipo / Ident. equipo

CU_I

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la identificación del equipo.

Índice:
[0] = Empresa (Siemens = 42)
[1] = Tipo equipo
[2] = Versión firmware
[3] = Fecha firmware (año)
[4] = Fecha firmware (día/mes)
[5] = Cantidad objetos de accionamiento
[6] = Firmware patch/hot fix

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Ejemplo:
r0964[0] = 42 --> SIEMENS
r0964[1] = Tipo de equipo, ver abajo
r0964[2] = 403 --> Primera parte versión de firmware V04.03 (segunda parte, ver en índice 6)
r0964[3] = 2010 --> año 2010
r0964[4] = 1705 --> 17 de mayo
r0964[5] = 2 --> 2 objetos de accionamiento
r0964[6] = 200 --> Segunda parte versión de firmware (versión completa: V04.03.02.00)
Tipo de equipo:
r0964[1] = 5800 --> SINAMICS S120 en SIMOTION D435
r0964[1] = 5801 --> SINAMICS S120 en SIMOTION D445
r0964[1] = 5802 --> SINAMICS S120 en SIMOTION D425
r0964[1] = 5803 --> SINAMICS S120 en SIMOTION D455
r0964[1] = 5850 --> SINAMICS S120 en SINUMERIK NCU710
r0964[1] = 5851 --> SINAMICS S120 en SINUMERIK NCU720
r0964[1] = 5852 --> SINAMICS S120 en SINUMERIK NCU730
r0964[1] = 5853 --> SINAMICS S120 en SINUMERIK NCU730.2
r0964[1] = 5861 --> SINAMICS S120 en SINUMERIK 828D

r0964[0...6] Identificación de equipo / Ident. equipo

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la identificación del equipo.

Índice:
[0] = Empresa (Siemens = 42)
[1] = Tipo equipo
[2] = Versión firmware
[3] = Fecha firmware (año)
[4] = Fecha firmware (día/mes)
[5] = Cantidad objetos de accionamiento
[6] = Firmware patch/hot fix

Nota: Ejemplo:
r0964[0] = 42 --> SIEMENS
r0964[1] = Tipo de equipo, ver abajo
r0964[2] = 403 --> Primera parte versión de firmware V04.03 (segunda parte, ver en índice 6)
r0964[3] = 2010 --> año 2010
r0964[4] = 1705 --> 17 de mayo
r0964[5] = 2 --> 2 objetos de accionamiento
r0964[6] = 200 --> Segunda parte versión de firmware (versión completa: V04.03.02.00)
Tipo de equipo:
r0964[1] = 5000 --> SINAMICS S120 CU320(-2 DP)
r0964[1] = 5001 --> SINAMICS S120 CU320-2 PN
r0964[1] = 5010 --> SINAMICS S120 CU310(-2) DP
r0964[1] = 5011 --> SINAMICS S120 CU310(-2) PN
r0964[1] = 5250 --> SINAMICS S150 CU320(-2 DP)
r0964[1] = 5251 --> SINAMICS S150 CU320-2 PN

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0965 PROFIdrive Número de perfil / PD Núm_perfil

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el número y la versión del perfil de PROFIdrive.
Valor constante = 0329 hex.
Byte 1: Número de perfil = 03 hex = PROFIdrive Perfil
Byte 2: Versión de perfil = 29 hex = Versión 4.1

Nota: Al leer el parámetro a través de PROFIdrive se aplica el tipo de datos Octet String 2.

p0969 Tiempo de ejecución sistema, relativo / t sistema relativo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8060
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0 [ms]	4294967295 [ms]	0 [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo de marcha del sistema, en ms, desde el último POWER ON.

Nota: El valor en p0969 sólo puede resetearse a 0.
El valor se desborda tras aprox. 49 días.
Al leer el parámetro a través de PROFIdrive se aplica el tipo de datos TimeDifference.

p0970 Alimentación Resetear todos los parámetros / INF Reset parám

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros de una determinada alimentación.
Con ello no se resetean los parámetros de la puesta en marcha base (ver p0009) (p0107, p0108, p0121, p0170). Estos sólo se resetean si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).
Los tiempos de muestreo (p0111, p0112, p0115) no se resetean si aparece un conflicto con el ciclo base (p0110).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.
El reseteo de los parámetros finaliza cuando p0970 = 0 y p0010 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0970 ENCODER Resetear parámetros / ENC Reset parám

ENCODER

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros en el objeto de accionamiento ENCODER.
El parámetro p0141 no se resetea. Este sólo se resetea si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.
El reseteo de los parámetros finaliza cuando p0970 = 0 y p0010 = 0.

p0970 Accto Resetear todos los parámetros / Accto Reset parám

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros de un determinado accionamiento.
Los parámetros p0100, p0205 (sólo para VECTOR) así como los de la puesta en marcha base del accionamiento (p0009) no se resetean aquí (p0107, p0108, p0111, p0112, p0115, p0121, p0130, p0131, p0140, p0141, p0142, p0170, p0186 ... p0189). Estos sólo se resetean si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
5: Inicio reset parámetros Safety
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Dependencia: Ver también: F01659

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.
El reseteo de los parámetros finaliza cuando p0970 = 0 y p0010 = 0.
Con p0970 = 5 es aplicable:
Debe estar ajustada la contraseña para Safety Integrated.
Si Safety Integrated está habilitado, esto puede provocar avisos de fallo que requieran un test de recepción.
Guardar a continuación los parámetros y realizar un POWER ON.
Con p0970 = 1 es aplicable:
Si está parametrizada una función Safety Integrated (p9601), no se resetean los parámetros Safety. En este caso se emite el fallo F01659 con valor de fallo 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0970 TB30 Resetear todos los parámetros / TB30 Reset parám

TB30

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros en el Terminal Board 30 (TB30).
El tiempo de muestreo p4099 no se resetea si aparece un conflicto con el ciclo base.
El parámetro p0161 no se resetea. Este sólo se resetea si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.
El reseteo de los parámetros finaliza cuando p0970 = 0 y p0010 = 0.

p0970 TM120 Resetear parámetros / TM120 Reset parám

TM120

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para disparar el reseteo de los parámetros en el Terminal Module 120 (TM120).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Dependencia: Ver también: p0010

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.

p0970 TM15 Resetear parámetros / TM15 Reset parám

TM15

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros en el Terminal Module 15 (TM15).
El parámetro p0151 no se resetea. Este sólo se resetea si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Dependencia: Ver también: p0010

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0970 TM15DI/DO Resetear parámetros / TM15D Reset parám

TM15DI_DO

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros en el Terminal Module 15 (TM15).
El tiempo de muestreo p4099 no se resetea si aparece un conflicto con el ciclo base.
El parámetro p0151 no se resetea. Este sólo se resetea si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Dependencia: Ver también: p0010

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.

p0970 TM17 Resetear parámetros / TM17 Reset parám

TM17

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros en el Terminal Module 17 (TM17).
El parámetro p0151 no se resetea. Este sólo se resetea si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Dependencia: Ver también: p0010

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.

p0970 TM31 Resetear todos los parámetros / TM31 Reset parám

TM31

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros en el Terminal Module 31 (TM31).
El tiempo de muestreo p4099 no se resetea si aparece un conflicto con el ciclo base.
El parámetro p0151 no se resetea. Este sólo se resetea si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Dependencia: Ver también: p0010

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.

p0970 TM41 Resetear parámetros / TM41 Reset parám

TM41

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros en el Terminal Module 41 (TM41).
El parámetro p0151 no se resetea. Este sólo se resetea si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Dependencia: Ver también: p0010

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.

p0970 TM54F Resetear parámetros / TM54F Reset parám

TM54F_MA

Modificable: C2(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100	0

Descripción: El parámetro sirve para activar el reseteo de los parámetros en el Terminal Module 54F (TM54F).
El parámetro p0151 no se resetea. Este sólo se resetea si se realiza el ajuste de fábrica en todo el equipo (p0976).

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reset parámetros
5: Inicio reset parámetros Safety
100: Iniciar reseteo de interconexiones BICO

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El ajuste de fábrica sólo puede iniciarse si antes se ha ajustado p0010 = 30 (reseteo de parámetros).
Al final de los cálculos se ajusta automáticamente p0970 = 0.
El reseteo de los parámetros finaliza cuando p0970 = 0 y p0010 = 0.
Con p0970 = 5 es aplicable:
Debe estar ajustada la contraseña para Safety Integrated.
Si Safety Integrated está habilitado, esto puede provocar avisos de fallo que requieran un test de recepción.
Guardar a continuación los parámetros y realizar un POWER ON.

p0971 Guardar parámetros de objeto de accionamiento / Guar par obj accto

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajuste para guardar los parámetros del objeto de accionamiento respectivo en la memoria no volátil.

Valor:
0: Inactivo
1: Guardar objeto de accionamiento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0977, p1960, p3845, r3996

Precaución: La alimentación de la Control Unit sólo deberá desconectarse al finalizar la operación de memorización (es decir, tras iniciar la memorización esperar hasta que el valor vuelva a tomar el valor 0).

Atención: Durante la operación de memorización se ha bloqueado la escritura en parámetros.

En r3996 se visualiza el progreso de la operación de memorización.

Nota: Partiendo del objeto de accionamiento respectivo se salvan los parámetros siguientes:

CU3xx: Parámetros específicos de equipo y parámetros de dispositivo PROFIBUS.

Otros objetos: Parámetros del objeto actual y parámetros de dispositivo PROFIBUS.

Requisitos:

Para que los parámetros memorizados con p0971 = 1 puedan leerse con ocasión del siguiente arranque, todos ellos deberán memorizarse como mínimo una vez con p0977 = 1.

p0972 Unidad de accionamiento Reset / Ud accto reset

CU_CX32, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajusta el proceso deseado para la ejecución de un reset de hardware en la unidad de accionamiento.

Valor:
0: Inactivo
1: Reset de hardware inmediato
2: Reset de hardware Preparación
3: Reset de hardware tras fallo de la comunicación cíclica

Peligro: Se tiene que asegurar que la instalación se encuentra en un estado seguro.

No deben tener lugar accesos a la tarjeta de memoria/memoria del equipo de la Control Unit.

Nota: Rel. al valor = 1:

El reset tiene lugar de forma inmediata y la comunicación se interrumpe.

Tras establecerse la comunicación, debe controlarse el proceso de reset (ver a continuación).

Rel. al valor = 2:

Ajuste auxiliar para controlar el proceso de reset.

En primer lugar, ajustar p0972 = 2 y retroleer. Ajustar en segundo lugar p0972 = 1 (es posible que esta petición ya no se confirme). A continuación se interrumpe la comunicación.

Tras establecerse la comunicación, debe controlarse el proceso de reset (ver a continuación).

Rel. al valor = 3:

El reset se ejecuta tras cancelar la comunicación cíclica. Este ajuste sirve para el reset sincronizado de varias unidades de accionamiento por medio de un mando.

Si la comunicación cíclica está activa en ambas interfaces PROFIdrive, se ejecuta el reset tras finalizar ambas comunicaciones cíclicas.

Tras establecerse la comunicación, debe controlarse el proceso de reset (ver a continuación).

Relativo al control del proceso de reset:

Tas el rearranque de la unidad de accionamiento y el establecimiento de la comunicación, lea el parámetro p0972 y compruebe lo siguiente:

p0972 = 0? --> El reset se ha ejecutado correctamente.

p0972 > 0? --> El reset no ha sido ejecutado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0972 Unidad de accionamiento Reset / Ud accto reset

CU_I	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	3	0

Descripción: Ajusta el proceso deseado para la ejecución de un reset de hardware en la unidad de accionamiento.

Valor:
0: Inactivo
3: Reset de hardware tras fallo de la comunicación cíclica

Peligro: Se tiene que asegurar que la instalación se encuentra en un estado seguro.

No deben tener lugar accesos a la tarjeta de memoria/memoria del equipo de la Control Unit.

Atención: En SIMOTION o SINUMERIK con SINAMICS integrado, el reset de hardware actúa sobre el sistema global y depende del estado del control.

Nota: Rel. al valor = 3:

El reset se ejecuta tras cancelar la comunicación cíclica. Este ajuste sirve para el reset sincronizado de varias unidades de accionamiento por medio de un mando.

Si la comunicación cíclica está activa en ambas interfaces PROFIdrive, se ejecuta el reset tras finalizar ambas comunicaciones cíclicas.

r0975[0...10] Objeto de accionamiento Identificación / DO Identific.

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la identificación del objeto de accionamiento.

Índice:
[0] = Empresa (Siemens = 42)
[1] = Objeto de accionamiento Tipo
[2] = Versión firmware
[3] = Fecha firmware (año)
[4] = Fecha firmware (día/mes)
[5] = PROFIdrive Objeto de accionamiento Clase de tipo
[6] = PROFIdrive Objeto de accionamiento Clase de subtipo 1
[7] = Número de objeto de accionamiento
[8] = Reservado
[9] = Reservado
[10] = Firmware patch/hot fix

Nota: Ejemplo:

r0975[0] = 42 --> SIEMENS
r0975[1] = 11 --> Tipo de objeto de accionamiento SERVO
r0975[2] = 102 --> Primera parte de la versión de firmware V01.02 (segunda parte, ver en índice 10)
r0975[3] = 2003 --> año 2003
r0975[4] = 1401 --> 14 de enero
r0975[5] = 1 --> PROFIdrive Objeto de accionamiento Tipo de clase
r0975[6] = 9 --> PROFIdrive Objeto de accionamiento Tipo de subclase 1
r0975[7] = 2 --> Número de objeto de accionamiento = 2
r0975[8] = 0 (reservado)
r0975[9] = 0 (reservado)
r0975[10] = 600 --> Segunda parte de la versión de firmware (versión completa: V01.02.06.00)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0976 Resetear y cargar todos los parámetros / Cargar tod Par Res

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1013	0

Descripción: Reset o carga de todos los parámetros en el sistema.

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio reseteo de todos los parámetros a ajuste de fábrica
2: Iniciar carga parámetros guardados no volátiles con p0977 = 1
3: Iniciar carga de parámetros volátiles desde RAM
10: Iniciar carga parámetros guardados no volátiles con p0977 = 10
11: Iniciar carga parámetros guardados no volátiles con p0977 = 11
12: Iniciar carga parámetros guardados no volátiles con p0977 = 12
20: Iniciar carga de ajuste interno de Siemens 20
21: Iniciar carga de ajuste interno de Siemens 21
22: Iniciar carga de ajuste interno de Siemens 22
23: Iniciar carga de ajuste interno de Siemens 23
24: Iniciar carga de ajuste interno de Siemens 24
25: Iniciar carga de ajuste interno de Siemens 25
26: Iniciar carga de ajuste interno de Siemens 26
100: Inicio reseteo de todas las interconexiones BICO
1011: Iniciar carga de parámetros guardados volátiles con p0977 = 1011
1012: Iniciar carga de parámetros guardados volátiles con p0977 = 1012
1013: Iniciar carga de parámetros guardados volátiles con p0977 = 1013

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: Una vez reseteados todos los parámetros al ajuste de fábrica se requiere una nueva primera puesta en marcha.

El reseteo o carga se realiza en la memoria volátil.

Forma de proceder:

1. Ajustar p0009 = 30 (reseteo de parámetros).
2. Ajustar p0976 = "valor deseado". Se inicia un nuevo arranque.

Tras la ejecución se ajusta automáticamente p0976 = 0 y p0009 = 1.

p0977 Guardar todos los parámetros / Guardar todos par

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Ajustes de fábrica	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1013	0

Descripción: Guarda todos los parámetros del sistema de accionamiento en la memoria no volátil.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Inactivo
1: Salvar no volátil, se carga con POWER ON
10: Salvar no volátil como opción, se cargan con p0976 = 10
11: Salvar no volátil como opción, se cargan con p0976 = 11
12: Salvar no volátil como opción, se cargan con p0976 = 12
20: Salvar no volátil como ajuste 20 (reservado)
21: Salvar no volátil como ajuste 21 (reservado)
22: Salvar no volátil como ajuste 22 (reservado)
23: Salvar no volátil como ajuste 23 (reservado)
24: Salvar no volátil como ajuste 24 (reservado)
25: Salvar no volátil como ajuste 25 (reservado)
26: Salvar no volátil como ajuste 26 (reservado)
80: Salvar no volátil con optimización de tiempo (reservado)
1011: Salvar volátil, se carga con p0976 = 1011
1012: Salvar volátil, se carga con p0976 = 1012
1013: Salvar volátil, se carga con p0976 = 1013

Dependencia: Ver también: p0976, p1960, p3845, r3996

Precaución: La alimentación de la Control Unit sólo deberá desconectarse al finalizar la operación de memorización (es decir, tras iniciar la memorización esperar hasta que el valor vuelva a tomar el valor 0).

Atención: Durante la operación de memorización se ha bloqueado la escritura en parámetros.

En r3996 se visualiza el progreso de la operación de memorización.

Nota: Los parámetros salvados con p0977 = 10, 11 ó 12 pueden recargarse con p0976 = 10, 11 ó 12.

p0978[0...24] Lista de objetos de accionamiento / Lista de DO

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	[0] 1
		[1...24] 0

Descripción: Este parámetro es una imagen de p0101 conforme con PROFIdrive.

Los parámetros p0101 y p0978 contienen la información siguiente:

1) El mismo número de objetos de accionamiento

2) Los mismos objetos de accionamiento

En este contexto son coherentes.

Diferencia entre p0101 y p0978:

Con p0978 puede reclasificarse e insertarse un cero para identificar los objetos de accionamiento que participan en el intercambio de datos de proceso, así como su orden en el mismo. Los objetos de accionamiento que figuran tras el primer cero están excluidos del intercambio de datos.

En p0978 es posible insertar varias veces el valor 255.

p0978[n] = 255 significa: Este objeto de accionamiento es visible y está vacío para el maestro PROFIBUS (sin intercambio real de datos de proceso). Esto permite la comunicación cíclica de un maestro PROFIBUS, sin sufrir cambios de configuración, con unidades de accionamiento con menor cantidad de objetos de accionamiento.

Dependencia: Ver también: p0101, p0971, p0977

Nota: p0978 no puede modificarse durante la primera puesta en marcha, ya que en dicho momento aún no se ha confirmado la topología real (p0099 aún no igual a r0098 y p0009 ajustado a 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0979[0...10] PROFIdrive Formato de encóder / PD Form_enc

ENCODER, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el encóder de posición según PROFIdrive.

Índice:
[0] = Header
[1] = Tipo encóder 1
[2] = Resol. encóder 1
[3] = Decalaje G1_XIST1
[4] = Decalaje G1_XIST2
[5] = Vueltas discriminables encóder 1
[6] = Reservado
[7] = Reservado
[8] = Reservado
[9] = Reservado
[10] = Reservado

Nota: Puede encontrar información sobre los distintos índices en la siguiente documentación:
PROFIdrive Profile Drive Technology

r0979[0...10] PROFIdrive Formato de encóder / PD Form_enc

ENCODER (EncLineal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el encóder de posición según PROFIdrive.

Índice:
[0] = Header
[1] = Tipo encóder 1
[2] = Resol. encóder 1
[3] = Decalaje G1_XIST1
[4] = Decalaje G1_XIST2
[5] = Recorrido discriminable encóder 1
[6] = Reservado
[7] = Reservado
[8] = Reservado
[9] = Reservado
[10] = Reservado

Nota: Puede encontrar información sobre los distintos índices en la siguiente documentación:
PROFIdrive Profile Drive Technology

r0979[0...30] PROFIdrive Formato de encóder / PD Form_enc

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el encóder de posición según PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Header
[1] = Tipo encóder 1
[2] = Resol. encóder 1
[3] = Decalaje G1_XIST1
[4] = Decalaje G1_XIST2
[5] = Vueltas discriminables encóder 1
[6] = Reservado
[7] = Reservado
[8] = Reservado
[9] = Reservado
[10] = Reservado
[11] = Tipo encóder 2
[12] = Resol. encóder 2
[13] = Decalaje G2_XIST1
[14] = Decalaje G2_XIST2
[15] = Vueltas discriminables encóder 2
[16] = Reservado
[17] = Reservado
[18] = Reservado
[19] = Reservado
[20] = Reservado
[21] = Tipo encóder 3
[22] = Resol. encóder 3
[23] = Decalaje G3_XIST1
[24] = Decalaje G3_XIST2
[25] = Vueltas discriminables encóder 3
[26] = Reservado
[27] = Reservado
[28] = Reservado
[29] = Reservado
[30] = Reservado

Nota: Puede encontrar información sobre los distintos índices en la siguiente documentación:
PROFIdrive Profile Drive Technology

r0979[0...30] PROFIdrive Formato de encóder / PD Form_enc

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el encóder de posición según PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Header
[1] = Tipo encóder 1
[2] = Resol. encóder 1
[3] = Decalaje G1_XIST1
[4] = Decalaje G1_XIST2
[5] = Recorrido discriminable encóder 1
[6] = Reservado
[7] = Reservado
[8] = Reservado
[9] = Reservado
[10] = Reservado
[11] = Tipo encóder 2
[12] = Resol. encóder 2
[13] = Decalaje G2_XIST1
[14] = Decalaje G2_XIST2
[15] = Recorrido discriminable encóder 2
[16] = Reservado
[17] = Reservado
[18] = Reservado
[19] = Reservado
[20] = Reservado
[21] = Tipo encóder 3
[22] = Resol. encóder 3
[23] = Decalaje G3_XIST1
[24] = Decalaje G3_XIST2
[25] = Recorrido discriminable encóder 3
[26] = Reservado
[27] = Reservado
[28] = Reservado
[29] = Reservado
[30] = Reservado

Nota: Puede encontrar información sobre los distintos índices en la siguiente documentación:
PROFIdrive Profile Drive Technology

r0980[0...299] Lista de parámetros existentes 1 / Lista parám ex. 1

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros existentes para este accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0981, r0989

Nota: Los parámetros existentes se indican en los índices 0 a 298. Si el índice contiene el valor 0, entonces la lista acaba aquí. En una lista de mayor tamaño en el índice 299 figura el número de parámetro para continuar la lista.
Esta lista está compuesta de los parámetros siguientes:
r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]
Los parámetros de esta lista no se muestran en la lista de experto del software de puesta en marcha. Pero pueden ser leídos por un equipo de control de mayor jerarquía (p. ej. maestro PROFIBUS).

r0981[0...299] Lista de parámetros existentes 2 / Lista parám ex. 2

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros existentes para este accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r0980, r0989

Nota: Los parámetros existentes se indican en los índices 0 a 298. Si el índice contiene el valor 0, entonces la lista acaba aquí. En una lista de mayor tamaño en el índice 299 figura el número de parámetro para continuar la lista.

Esta lista está compuesta de los parámetros siguientes:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

Los parámetros de esta lista no se muestran en la lista de experto del software de puesta en marcha. Pero pueden ser leídos por un equipo de control de mayor jerarquía (p. ej. maestro PROFIBUS).

r0989[0...299] Lista de parámetros existentes 10 / Lista parám ex. 10

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros existentes para este accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0980, r0981

Nota: Los parámetros existentes se indican en los índices 0 a 298. Si el índice contiene el valor 0, entonces la lista acaba aquí.

Esta lista está compuesta de los parámetros siguientes:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

Los parámetros de esta lista no se muestran en la lista de experto del software de puesta en marcha. Pero pueden ser leídos por un equipo de control de mayor jerarquía (p. ej. maestro PROFIBUS).

r0990[0...99] Lista de parámetros modificados 1 / Lista parám mod.1

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros modificados respecto al ajuste de fábrica para este accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0991, r0999

Nota: Los parámetros modificados se indican en los índices 0 a 98. Si el índice contiene el valor 0, entonces la lista acaba aquí. En una lista de mayor tamaño en el índice 99 figura el número de parámetro para continuar la lista.

Esta lista está compuesta de los parámetros siguientes:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

Los parámetros de esta lista no se muestran en la lista de experto del software de puesta en marcha. Pero pueden ser leídos por un equipo de control de mayor jerarquía (p. ej. maestro PROFIBUS).

r0991[0...99] Lista de parámetros modificados 2 / Lista parám mod.2

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros modificados respecto al ajuste de fábrica para este accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0990, r0999

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Los parámetros modificados se indican en los índices 0 a 98. Si el índice contiene el valor 0, entonces la lista acaba aquí. En una lista de mayor tamaño en el índice 99 figura el número de parámetro para continuar la lista.

Esta lista está compuesta de los parámetros siguientes:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

Los parámetros de esta lista no se muestran en la lista de experto del software de puesta en marcha. Pero pueden ser leídos por un equipo de control de mayor jerarquía (p. ej. maestro PROFIBUS).

r0999[0...99] Lista de parámetros modificados 10 / Lista parám mod.10

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros modificados respecto al ajuste de fábrica para este accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0990, r0991

Nota: Los parámetros modificados se indican en los índices 0 a 98. Si el índice contiene el valor 0, entonces la lista acaba aquí.

Esta lista está compuesta de los parámetros siguientes:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

Los parámetros de esta lista no se muestran en la lista de experto del software de puesta en marcha. Pero pueden ser leídos por un equipo de control de mayor jerarquía (p. ej. maestro PROFIBUS).

p1000[0...n] Macro Entrada de conector (CI) para consignas de velocidad / Macro CI n_cons

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	999999	0

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.

Se interconectan las entradas de conector (CI) para las consignas de velocidad de giro del juego de datos de mando correspondiente (Command Data Set, CDS).

El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Ejemplo:

p1000 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: p0015, p0700, p1500, r8572

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Durante la Puesta en marcha rápida (p3900 == 1), ¡al escribir en parámetros del grupo QUICK_IBN no se señalizan posibles fallos !

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8572. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8572.

Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.

CI: Entrada de conector (Connector Input)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1000[0...n] Macro Entradas de conector (CI) para consignas de velocidad / Macro CI v_cons

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 999999	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.

Se interconectan las entradas de conector (CI) para las consignas de velocidad lineal del juego de datos de mando correspondiente (Command Data Set, CDS).

El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Ejemplo:

p1000 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: p0015, p0700, p1500, r8572

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Durante la Puesta en marcha rápida (p3900 == 1), ¡al escribir en parámetros del grupo QUICK_IBN no se señalizan posibles fallos !

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8572. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8572.

Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.

CI: Entrada de conector (Connector Input)

p1001[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 1 / n_cons_pref 1

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1021, 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 1.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1001[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 1 / n_cons_pref 1

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1021, 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 1.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1002[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 2 / n_cons_pref 2

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 2.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1002[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 2 / n_cons_pref 2

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 2.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1003[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 3 / n_cons_pref 3

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 3.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1003[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 3 / n_cons_pref 3

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 3.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1004[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 4 / n_cons_pref 4

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 4.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1004[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 4 / n_cons_pref 4

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 4.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1005[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 5 / n_cons_pref 5

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 5.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1005[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 5 / n_cons_pref 5

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 5.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1006[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 6 / n_cons_pref 6

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 6.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1006[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 6 / n_cons_pref 6

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 6.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1007[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 7 / n_cons_pref 7

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 7.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1007[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 7 / n_cons_pref 7

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 7.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1008[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 8 / n_cons_pref 8

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 8.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1008[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 8 / n_cons_pref 8

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 8.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1009[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 9 / n_cons_pref 9

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 9.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1009[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 9 / n_cons_pref 9

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 9.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1010[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 10 / n_cons_pref 10

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 10.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1010[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 10 / n_cons_pref 10

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 10.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1011[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 11 / n_cons_pref 11

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 11.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1011[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 11 / n_cons_pref 11

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 11.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1012[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 12 / n_cons_pref 12

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 12.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1012[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 12 / n_cons_pref 12

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 12.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1013[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 13 / n_cons_pref 13

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 13.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1013[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 13 / n_cons_pref 13

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 13.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1014[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 14 / n_cons_pref 14

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 14.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1014[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 14 / n_cons_pref 14

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 14.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1015[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 15 / n_cons_pref 15

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1021, 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 15.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1015[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 15 / n_cons_pref 15

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1021, 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor para la consigna prefijada de velocidad 15.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1020[0...n] BI: Selección consigna de velocidad lineal prefijada bit 0 / v_cons_pref Bit 0

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna de velocidad lineal prefijada.

Dependencia: Selección de la consigna de velocidad lineal prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad lineal prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad lineal prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1021, p1022, p1023, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad lineal (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

p1020[0...n] BI: Selección consigna de velocidad de giro prefijada bit 0 / n_cons_pref Bit 0

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna de velocidad de giro prefijada.

Dependencia: Selecciona la consigna de velocidad de giro prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad de giro prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad de giro prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1021, p1022, p1023, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad de giro (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

p1021[0...n] BI: Selección consigna de velocidad lineal prefijada bit 1 / v_cons_pref Bit 1

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna de velocidad lineal prefijada.

Dependencia: Selección de la consigna de velocidad lineal prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad lineal prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad lineal prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1020, p1022, p1023, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad lineal (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1021[0...n] BI: Selección consigna de velocidad de giro prefijada bit 1 / n_cons_pref Bit 1

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna de velocidad de giro prefijada.

Dependencia: Selecciona la consigna de velocidad de giro prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad de giro prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad de giro prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1020, p1022, p1023, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad de giro (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

p1022[0...n] BI: Selección consigna de velocidad lineal prefijada bit 2 / v_cons_pref Bit 2

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna de velocidad lineal prefijada.

Dependencia: Selección de la consigna de velocidad lineal prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad lineal prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad lineal prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1020, p1021, p1023, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad lineal (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

p1022[0...n] BI: Selección consigna de velocidad de giro prefijada bit 2 / n_cons_pref Bit 2

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna de velocidad de giro prefijada.

Dependencia: Selecciona la consigna de velocidad de giro prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad de giro prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad de giro prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1020, p1021, p1023, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad de giro (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1023[0...n] BI: Selección consigna de velocidad lineal prefijada bit 3 / v_cons_pref Bit 3

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna de velocidad lineal prefijada.

Dependencia: Selección de la consigna de velocidad lineal prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad lineal prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad lineal prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1020, p1021, p1022, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad lineal (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

p1023[0...n] BI: Selección consigna de velocidad de giro prefijada bit 3 / n_cons_pref Bit 3

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna de velocidad de giro prefijada.

Dependencia: Selecciona la consigna de velocidad de giro prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad de giro prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad de giro prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1020, p1021, p1022, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad de giro (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

r1024 CO: Consigna prefijada de velocidad lineal activa / v_cons_pref activa

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna prefijada de velocidad lineal seleccionada y activa.
Esta consigna es el valor de partida en las consignas de velocidad lineal y deberá interconectarse con otros puntos (p. ej. con la consigna principal)

Recomend.: Interconectar la señal con la consigna principal (p1070).

Dependencia: Selección de la consigna de velocidad lineal prefijada deseada con p1020 ... p1023.
Visualiza el número de la consigna de velocidad lineal prefijada en r1197.
Ajusta los valores para consigna de velocidad lineal prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.
Ver también: p1070, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad lineal (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1024 CO: Consigna de velocidad de giro prefijada activada / n_cons_pref activa

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna prefijada de velocidad de giro seleccionada y activa.

Esta consigna es el valor de partida en las consignas de velocidad de giro y deberá interconectarse con otros puntos (p. ej. con la consigna principal)

Recomend.: Interconectar la señal con la consigna principal (p1070).

Dependencia: Selecciona la consigna de velocidad de giro prefijada deseada con p1020 ... p1023.

Visualiza el número de la consigna de velocidad de giro prefijada en r1197.

Ajusta los valores para consigna de velocidad de giro prefijada 1 ... 15 vía p1001 ... p1015.

Ver también: p1070, r1197

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad de giro (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

p1030[0...n] Potenciómetro motorizado Configuración / PMot Configuración

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0110 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el potenciómetro motorizado.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Memorización activa	Sí	No	-
01	Modo Automático Generador de rampa activo	Sí	No	-
02	Redondeo inicial activo	Sí	No	-
03	Memorización en NVRAM activa	Sí	No	-
04	Generador de rampa siempre activo	Sí	No	-

Atención: Para poder guardar de forma no volátil el valor de consigna (bit 03 = 1) debe cumplirse lo siguiente:

- Firmware V2.3 o superior.
- Control Unit 320 (CU320) con versión de hardware C o superior (módulo con NVRAM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00:

0: No se salva el valor de consigna para el potenciómetro motorizado; lo especifica p1040 tras CON

1: Tras DES se memoriza la consigna para el potenciómetro motorizado; tras CON se ajusta al valor memorizado. Para memorización no volátil, ajustar bit 03 = 1

Rel. a bit 01:

0: Sin generador de rampa en modo automático (tiempo de aceleración/deceleración = 0).

1: Con generador de rampa en modo automático.

En modo Manual (señal 0 vía BI: p1041) el generador de rampa está siempre activo.

Rel. a bit 02:

0: Sin redondeo inicial.

1: Sin redondeo inicial. Se supera el tiempo de aceleración o deceleración correspondiente. El redondeo inicial permite dosificar mejor pequeños cambios (reacción progresiva a pulsaciones de teclas).

La sobreaceleración para el redondeo inicial es independiente del tiempo de aceleración y sólo depende de la velocidad máxima ajustada (p1082). Se calcula como sigue:

r = 0.01 % * p1082 [1/s] / 0.13^2 [s^2]

La sobreaceleración actúa hasta alcanzar la aceleración máxima (a_máx = p1082 [1/s] / p1047 [s]), desde allí se continúa con velocidad constante. Cuanto mayor es la aceleración máxima (cuanto menor es p1047), más se prolonga el tiempo de aceleración respecto al ajustado.

Rel. a bit 03:

0: Memorización no volátil desactivada.

1: Consigna del potenciómetro motorizado se guarda de forma no volátil (con bit 00 = 1).

Rel. a bit 04:

Si el bit está seteado, el generador de rampa se calcula con independencia de la habilitación de impulsos. En r1050 está siempre el valor de salida actual del potenciómetro del motor.

p1035[0...n] BI: Potenciómetro motorizado Subir consigna / PMot Subir

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505, 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para subir continuamente la consigna en el potenciómetro motorizado.

La modificación de la consigna (CO: r1050) depende del tiempo de aceleración ajustado (p1047) y la duración de la señal aplicada (BI: p1035).

Dependencia: Ver también: p1036

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1035 BI: Habilitar marcas cero / Habilitar MC

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9677
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para habilitar las marcas cero.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Este parámetro no tiene ninguna función en TM41.

La marca cero sólo se puede conectar o desconectar mediante p4401.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1036[0...n] BI: Potenciómetro motorizado Bajar consigna / PMot Bajar

SERVO (Cons ava), VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505, 3020
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bajar continuamente la consigna en el potenciómetro motorizado.
La modificación de la consigna (CO: r1050) depende del tiempo de deceleración ajustado (p1048) y la duración de la señal aplicada (BI: p1036).

Dependencia: Ver también: p1035

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1037[0...n] Potenciómetro motorizado Velocidad lineal máxima / PMot n_máx

SERVO (Cons ava, Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.000 [m/min]	1000.000 [m/min]	0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima para el potenciómetro motorizado.

Nota: Durante la puesta en marcha se preajusta correspondientemente este parámetro.
La consigna definida por el potenciómetro motorizado se limita a este valor.

p1037[0...n] Potenciómetro motorizado Velocidad máxima / PMot n_máx

SERVO (Cons ava), VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima para el potenciómetro motorizado.

Nota: Durante la puesta en marcha se preajusta correspondientemente este parámetro.
La consigna definida por el potenciómetro motorizado se limita a este valor.

p1038[0...n] Potenciómetro motorizado Velocidad lineal mínima / PMot n_mín

SERVO (Cons ava, Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.000 [m/min]	1000.000 [m/min]	0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad (lineal) mínima para el potenciómetro motorizado.

Nota: Durante la puesta en marcha se preajusta correspondientemente este parámetro.
La consigna definida por el potenciómetro motorizado se limita a este valor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1038[0...n] Potenciómetro motorizado Velocidad mínima / PMot n_mín

SERVO (Cons ava), VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad (lineal) mínima para el potenciómetro motorizado.

Nota: Durante la puesta en marcha se preajusta correspondientemente este parámetro.
La consigna definida por el potenciómetro motorizado se limita a este valor.

p1039[0...n] BI: Potenciómetro motorizado Inversión / PMot Inv

SERVO (Cons ava), VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3020
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para invertir la velocidad mínima o máxima en el potenciómetro motorizado.

Dependencia: Ver también: p1037, p1038

Nota: La inversión actúa sólo mientras están activos "Subir potenciómetro motorizado" o Bajar potenciómetro motorizado"

p1040[0...n] Potenciómetro motorizado Valor inicial / PMot Valor inicial

SERVO (Cons ava, Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor inicial del potenciómetro motorizado. Este valor inicial actúa tras la conexión del accionamiento.

Dependencia: Sólo válido con p1030.0 = 0.
Ver también: p1030

p1040[0...n] Potenciómetro motorizado Valor inicial / PMot Valor inicial

SERVO (Cons ava), VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor inicial del potenciómetro motorizado. Este valor inicial actúa tras la conexión del accionamiento.

Dependencia: Sólo válido con p1030.0 = 0.
Ver también: p1030

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1041[0...n] BI: Potenciómetro motorizado Manual/Automático / PMot Manual/Auto

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la conmutación de manual a automático en el potenciómetro motorizado.
En Manual la consigna se sube o baja mediante dos señales. En Automático la consigna debe interconectarse mediante una entrada de conector.

Dependencia: Ver también: p1030, p1035, p1036, p1042

Nota: En Automático puede ajustarse la efectividad de generador de rampa interno.

p1042[0...n] CI: Potenciómetro motorizado Automático Consigna / PMot Cons Auto

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna del potenciómetro motorizado en Automático.

Dependencia: Ver también: p1041

p1043[0...n] BI: Potenciómetro motorizado Aplicar valor definido / PMot Adoptar valor

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para adoptar el valor definido en el potenciómetro motorizado.

Dependencia: Ver también: p1044

Nota: El valor definido (CI: p1044) actúa con un flanco 0/1 de la orden de ajuste (BI: p1043).

p1044[0...n] CI: Potenciómetro motorizado Valor definido / PMot Vdef

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de ajuste en el potenciómetro motorizado.

Dependencia: Ver también: p1043

Nota: El valor definido (CI: p1044) actúa con un flanco 0/1 de la orden de ajuste (BI: p1043).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1045 CO: Potenc. mot. Consigna velocidad lineal antes de generador rampa / PMot n_cons an GdR

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna activa antes del generador de rampa interno del potenciómetro motorizado.

r1045 CO: Potenciómetro mot Consigna de velocidad antes de generador rampa / PMot n_cons an GdR

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna activa antes del generador de rampa interno del potenciómetro motorizado.

p1047[0...n] Potenciómetro motorizado Tiempo de aceleración / PMot T aceler.

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 1000.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración para el generador de rampa interno en el potenciómetro motorizado.
En este tiempo se modifica el valor de consigna de cero al límite de velocidad (p1082) (si no hay activado ningún redondeo inicial de rampa).

Dependencia: Ver también: p1030, p1048, p1082, r1082

Nota: Si está activado el redondeo inicial (p1030.2) se prolonga correspondientemente el tiempo de aceleración.

p1048[0...n] Potenciómetro motorizado Tiempo de deceleración / PMot T deceler.

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 1000.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de deceleración para el generador de rampa interno en el potenciómetro motorizado.
En este tiempo se modifica el valor de consigna del límite de velocidad (p1082) hasta cero (si no hay activado ningún redondeo inicial de rampa).

Dependencia: Ver también: p1030, p1047, p1082, r1082

Nota: Si está activado el redondeo inicial (p1030.2) se prolonga correspondientemente el tiempo de deceleración.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1050 CO: Potenciómetro motorizado Consigna tras generador de rampa / PMot n_cons tr GdR

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna activa tras el generador de rampa interno del potenciómetro motorizado.
Esta consigna es el valor de partida del potenciómetro motorizado y deberá interconectarse con otros puntos (p. ej. con la consigna principal)

Recomend.: Interconectar la señal con la consigna principal (p1070).

Dependencia: Ver también: p1070

Nota: Si se opera "con generador de rampa", tras DES1, DES2, DES3 o con señal 0 vía BI: p0852 (bloquear servicio, suprimir impulsos) se ajusta al valor inicial (configurable con p1030.0) la salida del generador de rampa (r1050).

r1050 CO: Potenciómetro motorizado Consigna tras generador de rampa / PMot n_cons tr GdR

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna activa tras el generador de rampa interno del potenciómetro motorizado.
Esta consigna es el valor de partida del potenciómetro motorizado y deberá interconectarse con otros puntos (p. ej. con la consigna principal)

Recomend.: Interconectar la señal con la consigna principal (p1070).

Dependencia: Ver también: p1070

Nota: Si se opera "con generador de rampa", tras DES1, DES2, DES3 o con señal 0 vía BI: p0852 (bloquear servicio, suprimir impulsos) se ajusta al valor inicial (configurable con p1030.0) la salida del generador de rampa (r1050).

p1051[0...n] CI: Límite de velocidad lineal GdR sentido positivo / v_lím GdR pos

SERVO (Cons ava, ESR, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1083[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de velocidad lineal en sentido positivo en la entrada del generador de rampa.

p1051[0...n] CI: Límite de velocidad GdR sentido de giro positivo / n_lím GdR pos

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1083[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de velocidad de giro en sentido positivo en la entrada del generador de rampa.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1052[0...n] CI: Límite de velocidad lineal GdR sentido negativo / v_lím GdR neg

SERVO (Cons ava, ESR, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1086[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de velocidad lineal en sentido negativo en la entrada del generador de rampa.

p1052[0...n] CI: Límite de velocidad GdR sentido de giro negativo / n_lím GdR neg

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1086[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de velocidad de giro en sentido negativo en la entrada del generador de rampa.

p1055[0...n] BI: Jog bit 0 / Jog bit 0

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para Jog 1.

Recomend.: La conexión no puede efectuarse modificando el ajuste de esta entrada de binector sino sólo mediante un cambio de señal correspondiente en la fuente.

Dependencia: Ver también: p0840, p1058

Atención: Vía BI: p1055 ó BI: p1056 se habilita el accionamiento para operar en Jog.
La señal de mando "CON/DES1" puede entrarse vía BI: p0840 ó BI: p1055/p1056.
Sólo la fuente de señal que conecta puede usarse también para desconectar.

p1056[0...n] BI: Jog bit 1 / Jog bit 1

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para Jog 2.

Recomend.: La conexión no puede efectuarse modificando el ajuste de esta entrada de binector sino sólo mediante un cambio de señal correspondiente en la fuente.

Dependencia: Ver también: p0840, p1059

Atención: Vía BI: p1055 ó BI: p1056 se habilita el accionamiento para operar en Jog.
La señal de mando "CON/DES1" puede entrarse vía BI: p0840 ó BI: p1055/p1056.
Sólo la fuente de señal que conecta puede usarse también para desconectar.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1058[0...n] Jog 1 Consigna de velocidad lineal / Jog 1 n_cons

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1550, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad para Jog 1. El modo Jog funciona disparado por nivel y permite un desplazamiento incremental del motor.

Dependencia: Ver también: p1055, p1056

p1058[0...n] Jog 1 Consigna de velocidad / Jog 1 n_cons

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1550, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad para Jog 1. El modo Jog funciona disparado por nivel y permite un desplazamiento incremental del motor.

Dependencia: Ver también: p1055, p1056

p1059[0...n] Jog 2 Consigna de velocidad lineal / Jog 2 n_cons

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1550, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad para Jog 2. El modo Jog funciona disparado por nivel y permite un desplazamiento incremental del motor.

Dependencia: Ver también: p1055, p1056

p1059[0...n] Jog 2 Consigna de velocidad / Jog 2 n_cons

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1550, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad para Jog 2. El modo Jog funciona disparado por nivel y permite un desplazamiento incremental del motor.

Dependencia: Ver también: p1055, p1056

p1063[0...n] Límite velocidad lineal canal consigna / Lim_v Cons

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3040
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad de giro/lineal que actúa en el canal de consigna.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1082, r1082, p1083, p1085, p1086, p1088

p1063[0...n] Límite velocidad giro canal consigna / Lim_n Cons

SERVO (Cons ava)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3040
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad de giro/lineal que actúa en el canal de consigna.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082, p1083, p1085, p1086, p1088

p1063[0...n] Límite velocidad giro canal consigna / Lim_n Cons

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3040
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 40000.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad de giro/lineal que actúa en el canal de consigna.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082, p1083, p1085, p1086, p1088

p1070[0...n] CI: Consigna principal / Consigna principal

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1024[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna principal.
Ejemplos:
r1024: Consigna de velocidad de giro prefijada activa
r1050: Potenciómetro motorizado Consigna tras generador de rampa

Dependencia: Ver también: p1071, r1073, r1078

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1071[0...n] CI: Consigna principal Escalado / Consig. pral Escal

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado de la consigna principal.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1073 CO: Consigna principal efectiva / Consig. ppal activ

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna principal efectiva. El valor muestra la consigna principal tras el escalado.

r1073 CO: Consigna principal efectiva / Consig. ppal activ

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna principal efectiva. El valor muestra la consigna principal tras el escalado.

p1075[0...n] CI: Consigna adicional / Consigna adicional

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna adicional.

Dependencia: Ver también: p1076, r1077, r1078

p1076[0...n] CI: Consigna adicional Escalado / Consigna ad. Escal

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado de la consigna adicional.

r1077 CO: Consigna adicional activada / Consigna ad. activ

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna adicional efectiva. El valor muestra la consigna adicional tras el escalado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1077 CO: Consigna adicional activada / Consigna ad. activ

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna adicional efectiva. El valor muestra la consigna adicional tras el escalado.

r1078 CO: Consigna total activada / Consigna tot activ

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna total efectiva. El valor muestra la adición de la consigna principal efectiva y la consigna adicional.

r1078 CO: Consigna total activada / Consigna tot activ

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna total efectiva. El valor muestra la adición de la consigna principal efectiva y la consigna adicional.

p1080[0...n] Velocidad lineal mínima / v_mín

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal más pequeña posible del motor.
Durante el funcionamiento no se baja de este valor.

Nota: El valor de este parámetro es válido para ambos sentidos del motor.
En casos excepcionales el motor también puede trabajar por debajo de este valor (p. ej. inversión de sentido).

p1080[0...n] Veloc. giro mín. / n_mín

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 19500.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro más pequeña posible del motor.
Durante el funcionamiento no se baja de este valor.

Nota: El valor de este parámetro es válido para ambos sentidos del motor.
En casos excepcionales el motor también puede trabajar por debajo de este valor (p. ej. inversión de sentido).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1082[0...n] Velocidad máx. / n_máx

SERVO	**Modificable:** C2(1), T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 1500.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la máxima velocidad de giro posible.

Dependencia: Ver también: p0115, p0322, p0324, p0532

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: El parámetro es válido para ambos sentidos del motor. El parámetro actúa como limitación y es magnitud de referencia para todos los tiempos de aceleración y deceleración (p. ej. rampas de deceleración, generador de rampa, potenciómetro motorizado).

Como este parámetro es parte de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina de forma adecuada si se modifican p0310, p0311, p0322, p0324, p0530, p0531 y p0532.

Para p1082 actúan internamente los límites siguientes:

p1082 <= min(p0324, p0532) si p0324 > 0 y p0532 > 0

p1082 <= p0322 si p0324 = 0 o p0532 = 0 y p0322 > 0

p1082 <= 60 / (10.0 * p0115[0] * r0313)

p1082 <= 60 * máxima frecuencia de pulsación de la etapa de potencia / (5.0 * r0313)

Durante el cálculo automático (p0340 = 1), el valor del parámetro se preajusta con la velocidad máxima del motor (p0322). Si p0322 = 0, se preajusta con la velocidad asignada del motor (p0311). Con motores asíncronos no de lista (p0301 = 0), para el preajuste se utiliza el valor de la velocidad síncrona en vacío (p0310 * 60 / r0313).

Para motores síncronos se aplica además:

Además, durante el cálculo automático (p0340 = 1) p1082 se limita a velocidades para las que la intensidad asignada de la etapa de potencia (servicio continuo S1 r0207[3]) es insuficiente como corriente de excitación: p1082 < p0348/(1 - r0207/r0331); válido para r0207[3] < r0331.

También actúa otro límite que impide que la fuerza electromotriz supere la tensión máxima en circuito intermedio (ver p0643 y p1231).

La correspondencia entre parámetros del juego de datos del motor (p. ej., p0311) y parámetros del juego de datos del accionamiento p1082 que actúa para el preajuste puede verse en p0186.

Como el parámetro p1082 forma también parte de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), al salir con p3900 > 0 no se modifica el valor.

p1082[0...n] Velocidad lineal máxima / v_máx

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(1), T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la máxima velocidad lineal posible.

Dependencia: Ver también: p0115, p0322, p0324, p0532

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El parámetro es válido para ambos sentidos del motor. El parámetro actúa como limitación y es magnitud de referencia para todos los tiempos de aceleración y deceleración (p. ej. rampas de deceleración, generador de rampa, potenciómetro motorizado).

Como este parámetro es parte de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina de forma adecuada si se modifican p0310, p0311, p0322, p0324, p0530, p0531 y p0532.

Para p1082 actúan internamente los límites siguientes:

p1082 <= min(p0324, p0532) si p0324 > 0 y p0532 > 0

p1082 <= p0322 si p0324 = 0 o p0532 = 0 y p0322 > 0

p1082 <= 60 / (10.0 * p0115[0] * r0313)

p1082 <= 60 * máxima frecuencia de pulsación de la etapa de potencia / (5.0 * r0313)

Durante el cálculo automático (p0340 = 1), el valor del parámetro se preajusta con la velocidad máxima del motor (p0322). Si p0322 = 0, se preajusta con la velocidad asignada del motor (p0311). Con motores asíncronos no de lista (p0301 = 0), para el preajuste se utiliza el valor de la velocidad síncrona en vacío (p0310 * 60 / r0313).

Para motores síncronos se aplica además:

Además, durante el cálculo automático (p0340 = 1) p1082 se limita a velocidades para las que la intensidad asignada de la etapa de potencia (servicio continuo S1 r0207[3]) es insuficiente como corriente de excitación: p1082 < p0348/(1 - r0207/r0331); válido para r0207[3] < r0331.

También actúa otro límite que impide que la fuerza electromotriz supere la tensión máxima en circuito intermedio (ver p0643 y p1231).

La correspondencia entre parámetros del juego de datos del motor (p. ej., p0311) y parámetros del juego de datos del accionamiento p1082 que actúa para el preajuste puede verse en p0186.

Como el parámetro p1082 forma también parte de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), al salir con p3900 > 0 no se modifica el valor.

r1082[0...n] Emulación de encóder Velocidad de giro máxima / n_máx

TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Este parámetro indica la frecuencia límite de la salida de señal (ver el fallo F35220) como velocidad de giro máxima de la emulación de encóder. El parámetro se llena sin considerar el modo de operación ajustado en p4400.

Dependencia: Ver también: p0115

p1082[0...n] Velocidad máx. / n_máx

VECTOR	**Modificable:** C2(1), T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 1500.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la máxima velocidad de giro posible.

Dependencia: Ver también: p0115, p0230, r0313, p0322, p0324, r0336, p0532

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El parámetro es válido para ambos sentidos del motor. El parámetro actúa como limitación y es magnitud de referencia para todos los tiempos de aceleración y deceleración (p. ej. rampas de deceleración, generador de rampa, potenciómetro motorizado).

Como este parámetro es parte de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), se predetermina de forma adecuada si se modifican p0310, p0311, p0322, p0324, p0530, p0531 y p0532.

Para p1082 actúan internamente los límites siguientes:

p1082 <= min(p0324, p0532) si p0324 > 0 y p0532 > 0

p1082 <= p0322 si p0324 = 0 o p0532 = 0 y p0322 > 0

p1082 <= 60 * mínimo (15 * r0336, 650 Hz) / r0313

p1082 <= 60 * máxima frecuencia de pulsación de la etapa de potencia / (k * r0313)

k = 12 con regulación vectorial (r0108.2 = 1), k = 6,5 con control por U/f (r0108.2 = 0)

Si como filtro de salida está parametrizado uno senoidal (p0230 = 3), entonces la velocidad máxima se limita de acuerdo a la frecuencia máxima de salida permitida del filtro (ver ficha de características del filtro). En presencia de bobinas y filtros dU/dt se limita a 150 Hz / r0313 (para etapas de potencia Chassis) y a 120 Hz / r0313 (para etapas de potencia Booksize).

Durante el cálculo automático (p0340 = 1), el valor del parámetro se preajusta con la velocidad máxima del motor (p0322). Si p0322 = 0, se preajusta con la velocidad asignada del motor (p0311). Con motores asíncronos no de lista (p0301 = 0), para el preajuste se toma el valor de la velocidad síncrona en vacío (p0310 * 60 / r0313).

Para motores síncronos se aplica además:

La velocidad de giro máxima p1082 se limita a velocidades (r1084) a las que la FEM no supera la tensión en el circuito intermedio.

La correspondencia entre parámetros del juego de datos del motor (p. ej., p0311) y parámetros del juego de datos del accionamiento p1082 que actúa para el preajuste puede verse en p0186.

Como el parámetro p1082 forma también parte de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1), al salir con p3900 > 0 no se modifica el valor.

Con regulación vectorial (p1300 = 20 ... 23) la velocidad de giro máxima está limitada a 60.0 / (8.333 * p0115[0] * r0313). Esto se detecta por una reducción en r1084. Debido a la posibilidad de conmutación del modo de operación p1300, el parámetro p1082 no cambia.

Al utilizar filtros senoidales (p0230 = 3, 4), se limita la velocidad de giro máxima r1084 al 70% de la frecuencia de resonancia de la capacidad de filtro e inductancia dispersa del motor.

p1083[0...n] CO: Límite de velocidad en sentido de giro positivo / n_lim pos

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050, 3095
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro máxima para el sentido positivo.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1083[0...n] CO: Límite de velocidad lineal en sentido positivo / v_lim pos

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050, 3095
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima para el sentido positivo.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1083[0...n] CO: Límite de velocidad en sentido de giro positivo / n_lim pos

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050, 6732
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 40000.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro máxima para el sentido positivo.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

r1084 CO: Límite de velocidad positivo activado / n_lim pos activa

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3050, 3095
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza el límite de velocidad de giro positivo efectivo.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082, p1083, p1085

r1084 CO: Límite de velocidad lineal positivo activado / v_lim pos activa

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3050, 3095
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza el límite de velocidad positivo efectivo.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082, p1083, p1085

p1085[0...n] CI: Límite de velocidad lineal en sentido positivo / v_lim pos

SERVO (Cons ava, Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3050
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1083[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de velocidad en sentido positivo.

p1085[0...n] CI: Límite de velocidad en sentido de giro positivo / n_lim pos

SERVO (Cons ava), VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3050
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1083[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de velocidad de giro en sentido positivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1086[0...n] CO: Límite de velocidad en sentido de giro negativo / n_lim neg

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050, 3095
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 0.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** -210000.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad de giro para el sentido negativo.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1086[0...n] CO: Límite de velocidad lineal en sentido negativo / v_lim neg

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050, 3095
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.000 [m/min]	**Máx.** 0.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** -1000.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para el sentido negativo.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1086[0...n] CO: Límite de velocidad en sentido de giro negativo / n_lim neg

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -210000.000 [1/min]	**Máx.** 0.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** -40000.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad de giro para el sentido negativo.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

r1087 CO: Límite de velocidad negativo activado / n_lim neg activa

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3050, 3095
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza el límite de velocidad de giro negativo efectivo.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082, p1086, p1088

r1087 CO: Límite de velocidad lineal negativo activado / v_lim neg activa

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3050, 3095
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza el límite de velocidad negativo efectivo.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082, p1086, p1088

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1088[0...n] CI: Límite de velocidad lineal en sentido negativo / n_lim neg

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1086[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de velocidad en sentido negativo.

p1088[0...n] CI: Límite de velocidad en sentido de giro negativo / n_lim neg

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1086[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de velocidad en sentido negativo.

p1091[0...n] Velocidad lineal inhibida 1 / v_inhibida 1

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal inhibida 1.

Dependencia: Ver también: p1092, p1093, p1094, p1101

Atención: Las bandas inhibidas pueden perder efecto, dado el caso, debido a limitaciones posteriores en el canal de consigna.

Nota: Las velocidades lineales inhibidas se aplican para evitar la aparición de resonancias mecánicas excitables por dichas velocidades.

p1091[0...n] Velocidad inhib. 1 / n_inhibida 1

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad inhibida 1.

Dependencia: Ver también: p1092, p1093, p1094, p1101

Atención: Las bandas inhibidas pueden perder efecto, dado el caso, debido a limitaciones posteriores en el canal de consigna.

Nota: Las velocidades inhibidas se aplican para evitar la aparición de resonancias mecánicas excitables por dichas velocidades.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1092[0...n] Velocidad lineal inhibida 2 / v_inhibida 2

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal inhibida 2.

Dependencia: Ver también: p1091, p1093, p1094, p1101

Atención: Las bandas inhibidas pueden perder efecto, dado el caso, debido a limitaciones posteriores en el canal de consigna.

p1092[0...n] Velocidad inhib. 2 / n_inhibida 2

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad inhibida 2.

Dependencia: Ver también: p1091, p1093, p1094, p1101

Atención: Las bandas inhibidas pueden perder efecto, dado el caso, debido a limitaciones posteriores en el canal de consigna.

p1093[0...n] Velocidad lineal inhibida 3 / v_inhibida 3

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal inhibida 3.

Dependencia: Ver también: p1091, p1092, p1094, p1101

Atención: Las bandas inhibidas pueden perder efecto, dado el caso, debido a limitaciones posteriores en el canal de consigna.

p1093[0...n] Velocidad inhib. 3 / n_inhibida 3

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad inhibida 3.

Dependencia: Ver también: p1091, p1092, p1094, p1101

Atención: Las bandas inhibidas pueden perder efecto, dado el caso, debido a limitaciones posteriores en el canal de consigna.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1094[0...n] Velocidad lineal inhibida 4 / v_inhibida 4

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal inhibida 4.

Dependencia: Ver también: p1091, p1092, p1093, p1101

Atención: Las bandas inhibidas pueden perder efecto, dado el caso, debido a limitaciones posteriores en el canal de consigna.

p1094[0...n] Velocidad inhib. 4 / n_inhibida 4

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad inhibida 4.

Dependencia: Ver también: p1091, p1092, p1093, p1101

Atención: Las bandas inhibidas pueden perder efecto, dado el caso, debido a limitaciones posteriores en el canal de consigna.

p1101[0...n] Velocidad lineal inhibida Ancho de banda / v_inhib Anch banda

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el ancho de banda para las velocidades lineales inhibidas 1 a 4.

Dependencia: Ver también: p1091, p1092, p1093, p1094

Nota: Las velocidades de consigna se suprimen en la zona de la velocidad lineal inhibida +/-p1101.

En la banda de velocidades lineales inhibidas no es posible el funcionamiento estacionario. Se salta la banda inhibida.

Ejemplo:

p1091 = 600 y p1101 = 20

--> Se inhiben las velocidades lineales de consigna entre 580 y 620 [m/min].

En las bandas inhibidas se producen los siguientes comportamientos de histéresis:

Con velocidad lineal de consigna ascendente:

r1170 < 580 [m/min] y 580 [m/min] <= r1114 <= 620 [m/min] --> r1119 = 580 [m/min]

Con velocidad lineal de consigna descendente:

r1170 > 620 [m/min] y 580 [m/min] <= r1114 <= 620 [m/min] --> r1119 = 620 [m/min]

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1101[0...n] Velocidad inhibida Ancho de banda / n_inhib Anch banda

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el ancho de banda para las velocidades inhibibles 1 a 4.

Dependencia: Ver también: p1091, p1092, p1093, p1094

Nota: Las velocidades de consigna se suprimen en la zona de la velocidad inhibida +/-p1101.
En la banda de velocidades inhibidas no es posible el funcionamiento estacionario. Se salta la banda inhibida.
Ejemplo:
p1091 = 600 y p1101 = 20
--> Se inhiben las velocidades de consigna entre 580 y 620 [1/min].
En las bandas inhibidas se producen los siguientes comportamientos de histéresis:
Con velocidad de consigna ascendente:
r1170 < 580 [1/min] y 580 [1/min] <= r1114 <= 620 [1/min] --> r1119 = 580 [1/min]
Con velocidad de consigna descendente:
r1170 > 620 [1/min] y 580 [1/min] <= r1114 <= 620 [1/min] --> r1119 = 620 [1/min]

p1110[0...n] BI: Bloquear sentido negativo / Bloq sent negat

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505, 3040
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bloquear el sentido negativo.

Dependencia: Ver también: p1111

p1111[0...n] BI: Bloquear sentido positivo / Bloq sent posit

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505, 3040
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bloquear el sentido positivo.

Dependencia: Ver también: p1110

r1112 CO: Consigna de velocidad lineal tras limitación de mínimo / v_cons tr. lim_min

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad lineal tras la limitación del mínimo.

Dependencia: Ver también: p1091, p1092, p1093, p1094, p1101

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1112 CO: Consigna de velocidad tras limitación mínima / n_cons tr. lim_min

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad tras la limitación del mínimo.

Dependencia: Ver también: p1091, p1092, p1093, p1094, p1101

p1113[0...n] BI: Inversión de consigna / Inv cons

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2441, 2442, 2505, 3040
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para invertir la consigna.

Dependencia: Ver también: r1198

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

r1114 CO: Consigna tras limitación de sentido / Cons tras límit.

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3040, 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad tras la conmutación y limitación del sentido.

r1114 CO: Consigna tras limitación de sentido / Cons tras límit.

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3040, 3050
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad tras la conmutación y limitación del sentido.

p1115 Generador de rampa Selección / GdR Selección

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta el tipo de generador de rampa.

Valor:
0: Generador de rampa simple
1: Generador de rampa avanzado

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El tipo de generador de rampa sólo puede cambiarse cuando está parado el motor.

r1119 CO: Generador de rampa Consigna a la entrada / GdT Cons en entr

SERVO (Cons ava, ESR, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 1690, 3050, 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna a la entrada del generador de rampa.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La consigna es afectada por otras funciones, p. ej. velocidades inhibidas, límites máximo y mínimo.

r1119 CO: Generador de rampa Consigna a la entrada / GdT Cons en entr

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 1690, 3050, 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna a la entrada del generador de rampa.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La consigna es afectada por otras funciones, p. ej. velocidades inhibidas, límites máximo y mínimo.

p1120[0...n] Generador de rampa Tiempo de aceleración / GdR T aceler.

SERVO (Cons ava, ESR, Lin)

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 999999.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: En este tiempo el accionamiento se lleva de la parada (consigna = 0) hasta la velocidad lineal máxima (p1082).

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

p1120[0...n] Generador de rampa Tiempo de aceleración / GdR T aceler.

SERVO (Cons ava, ESR)

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 999999.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: En este tiempo, la consigna de velocidad es llevada por el generador de rampa de la parada (consigna = 0) hasta la velocidad de giro máxima (p1082).

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1120[0...n] Generador de rampa Tiempo de aceleración / GdR T aceler.

VECTOR

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 999999.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: En este tiempo, la consigna de velocidad es llevada por el generador de rampa de la parada (consigna = 0) hasta la velocidad de giro máxima (p1082).

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Nota: Durante la medición en giro (p1960 > 0) se realiza una adaptación del parámetro. Por ello, en la medición en giro el motor puede acelerar más rápidamente de lo que se ha parametrizado originalmente.

Con el control por U/f y regulación vectorial sin encóder (véase p1300), no tienen sentido tiempos de aceleración de 0 s. El ajuste deberá orientarse en los tiempos de arranque (r0345) del motor.

p1121[0...n] Generador de rampa Tiempo de deceleración / GdR T deceler.

SERVO

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 999999.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: En este tiempo, la consigna de velocidad es llevada por el generador de rampa de la velocidad de giro máxima (p1082) hasta la parada (consigna = 0).

Además, el tiempo de deceleración actúa siempre con DES1.

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Nota: En SERVO es aplicable:

El generador de rampa sólo existe si está activado el módulo de función "Canal de consigna avanzado" (r0108.8 = 1).

p1121[0...n] Generador de rampa Tiempo de deceleración / GdR T deceler.

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 999999.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: En este tiempo el accionamiento se lleva de la velocidad lineal máxima (p1082) hasta la parada (consigna = 0).

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Nota: En SERVO es aplicable:

El generador de rampa sólo existe si está activado el módulo de función "Canal de consigna avanzado" (r0108.8 = 1).

p1121[0...n] Generador de rampa Tiempo de deceleración / GdR T deceler.

VECTOR

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 999999.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: En este tiempo, la consigna de velocidad es llevada por el generador de rampa de la velocidad de giro máxima (p1082) hasta la parada (consigna = 0).

Además, el tiempo de deceleración actúa siempre con DES1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1082, r1082

Nota: Con el control por U/f y regulación vectorial sin encóder (véase p1300), no tienen sentido tiempos de deceleración de 0 s. El ajuste deberá orientarse en los tiempos de arranque (r0345) del motor.

p1122[0...n] BI: Puentear generador de rampa / Puentear GdR

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para puentear el generador de rampa (tiempos de aceleración y deceleración = 0).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En VECTOR operando sin encóder no deberá puentearse el generador de rampa.

p1130[0...n] Generador de rampa Tiempo redondeo inicial / GdR t_red_in

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de redondeo inicial en el generador de rampa avanzado. El valor se aplica tanto para la aceleración como para la deceleración.

Nota: Los tiempos de redondeo evitan reacciones abruptas e impiden efectos dañinos sobre la mecánica.

p1131[0...n] Generador de rampa Tiempo redondeo final / GdR t_red_fin

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de redondeo final en el generador de rampa avanzado. El valor se aplica tanto para la aceleración como para la deceleración.

Nota: Los tiempos de redondeo evitan reacciones abruptas e impiden efectos dañinos sobre la mecánica.

p1134[0...n] Generador de rampa Tipo de redondeado de rampa / GdR Tipo redondeo

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta la reacción de filtrado a la orden DES1 o la reducción de consigna en el generador de rampa avanzado.

Valor:
0: Filtrado continuo
1: Filtrado discont.

Dependencia: Ningún efecto hasta tiempo de redondeo inicial (p1130) > 0 s.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: p1134 = 0 (filtrado continuo)

Si se produce una reducción de consigna durante una operación de aceleración, entonces se lleva a cabo y concluye un redondeado final. Durante el redondeo final la salida del generador de rampa continúa variando en sentido de la anterior consigna (rebase transitorio). Tras finalizar el redondeo final la variación es en sentido de la nueva consigna.

p1134 = 1 (filtrado discontinuo)

Si se produce una reducción de consigna durante una operación de aceleración, entonces la variación cambia bruscamente en sentido a la nueva consigna. En caso de cambio de consigna no actúa ningún redondeo final.

p1135[0...n] DES3 Tiempo de deceleración / DES3 t_decel

SERVO

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 600.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de deceleración desde la velocidad máxima hasta la parada para la orden DES3.

Nota: Este tiempo puede superarse si se alcanza la tensión máxima en el circuito intermedio.

p1135[0...n] DES3 Tiempo de deceleración / DES3 t_decel

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 600.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de deceleración desde la velocidad lineal máxima hasta la parada para la orden DES3.

Nota: Este tiempo puede superarse si se alcanza la tensión máxima en el circuito intermedio.

p1135[0...n] DES3 Tiempo de deceleración / DES3 t_decel

VECTOR

Modificable: C2(1), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 600.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 3.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de deceleración desde la velocidad máxima hasta la parada para la orden DES3.

Nota: Este tiempo puede superarse si se alcanza la tensión máxima en el circuito intermedio.

p1136[0...n] DES3 Tiempo redondeo inicial / GdR DES3 t_red_in

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 30.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de redondeo inicial para DES3 en el generador de rampa avanzado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1137[0...n] DES3 Tiempo redondeo final / GdR DES3 t_red_fin

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de redondeo final para DES3 en el generador de rampa avanzado.

p1140[0...n] BI: Habilitar generador de rampa/Bloquear generador de rampa / Habilitar GdR

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Habilitar generador de rampa/Bloquear generador de rampa".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 4 (STW1.4) en el perfil PROFIdrive.
BI: p1140 = Señal 0
Bloquear generador de rampa (poner a cero la salida del generador de rampa).
BI: p1140 = Señal 1
Habilitar generador de rampa.

Dependencia: Ver también: p1141, p1142

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1140 BI: Habilitar generador de rampa/Bloquear generador de rampa / Habilitar GdR

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9678
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Habilitar generador de rampa/Bloquear generador de rampa".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 4 (STW1.4) en el perfil PROFIdrive.
BI: p1140 = Señal 0
Bloquear generador de rampa (poner a cero la salida del generador de rampa).
BI: p1140 = Señal 1
Habilitar generador de rampa.

Dependencia: Ver también: p1141, p1142

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el modo de operación "SINAMICS" (p4400 = 1) este parámetro no tiene ninguna función.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1141[0...n] BI: Continuar generador de rampa/Congelar generador de rampa / Continuar GdR

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Continuar generador de rampa/Congelar generador de rampa".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 5 (STW1.5) en el perfil PROFIdrive.
BI: p1141 = Señal 0
Congelar generador de rampa.
BI: p1141 = Señal 1
Continuar generador de rampa.

Dependencia: Ver también: p1140, p1142

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: El generador de rampa actúa con independencia del estado de la fuente de señal en los casos siguientes:
- DES1/DES3.
- Salida del generador de rampa dentro de la banda inhibida.
- Salida del generador de rampa por debajo de la velocidad mínima.

p1141 BI: Continuar generador de rampa/Congelar generador de rampa / Continuar GdR

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9678
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Continuar generador de rampa/Congelar generador de rampa".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 5 (STW1.5) en el perfil PROFIdrive.
BI: p1141 = Señal 0
Congelar generador de rampa.
BI: p1141 = Señal 1
Continuar generador de rampa.

Dependencia: Ver también: p1140, p1142

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el modo de operación "SINAMICS" (p4400 = 1) este parámetro no tiene ninguna función.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1142[0...n] BI: Habilitar consigna/Bloquear consigna / Habilitar cons

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2501
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Habilitar consigna/Bloquear consigna".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 6 (STW1.6) en el perfil PROFIdrive.
BI: p1142 = Señal 0
Bloquear consigna (poner a cero la entrada del generador de rampa).
BI: p1142 = Señal 1
Habilitar consigna.

Dependencia: Ver también: p1140, p1141

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1142 BI: Habilitar consigna/Bloquear consigna / Habilitar cons

TM41	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9678
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Habilitar consigna/Bloquear consigna".
Esta orden corresponde a la palabra de mando 1 bit 6 (STW1.6) en el perfil PROFIdrive.
BI: p1142 = Señal 0
Bloquear consigna (poner a cero la entrada del generador de rampa).
BI: p1142 = Señal 1
Habilitar consigna.

Dependencia: Ver también: p1140, p1141

Precaución: Si está activado "prioridad de mando en PC" esta entrada de binector carece de efecto.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el modo de operación "SINAMICS" (p4400 = 1) este parámetro no tiene ninguna función.

p1143[0...n] BI: Generador de rampa Aplicar valor definido / GdR Adoptar valor

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para adoptar el valor definido en el generador de rampa.

Dependencia: La fuente de señal para el valor de Ajusta el generador de rampa se ajusta con parámetros.
Ver también: p1144

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Señal 0/1:
La salida del generador de rampa se pone sin retardo al valor de Ajusta el generador de rampa.
Señal 1:
Actúa el valor de Ajusta el generador de rampa.
Señal 1/0:
Actúa el valor de entrada del generador de rampa. La salida del generador de rampa se adapta al valor de entrada a través de los tiempos de aceleración o deceleración.
Señal 0:
Actúa el valor de entrada del generador de rampa.

p1144[0...n] CI: Generador de rampa Valor definido / GdR vdef

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de ajuste en el generador de rampa.

Dependencia: La fuente de señal para adoptar el valor de ajuste se ajusta con parámetros.
Ver también: p1143

p1145[0...n] Generador de rampa Corrección activa / GdR Correc Int

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3080
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0	50.0	1.3

Descripción: Ajusta la corrección del generador de rampa.
El valor de partida del generador de rampa se corrige de acuerdo a la aceleración máxima posible del accionamiento. El valor de referencia es la desviación a la entrada del regulador de velocidad que es necesaria para asegurar una aceleración en el límite de par / fuerza del motor.

Recomend.: p1145 = 0.0:
Este valor desactiva la corrección del generador de rampa.
p1145 = 0.0 ... 1.0:
Estos valores no tienen normalmente sentido. Conducen a una aceleración operando con un par inferior al límite. Cuanto menor se elija el valor tanto más alejado está el regulador del límite de par durante la aceleración.
p1145 > 1.0:
Cuanto mayor sea el valor más grande será la desviación permitida entre velocidad de consigna y real.

Atención: Si está activa la corrección del generador de rampa y el tiempo de rampa ajustado es demasiado pequeño, es posible que se produzcan oscilaciones en la aceleración.
Solución:
- Desactivar la corrección del generador de rampa (p1145 = 0).
- Aumentar el tiempo de rampa para aceleración/deceleración (p1120, p1121).

Nota: En modo con control por U/f no actúa la corrección del generador de rampa.
Para SERVO con control por U/f es aplicable:
Está inactivo todo el generador de rampa, es decir, tiempos de aceleración y deceleración = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1148[0...n] Generador de rampa Tolerancia para aceleración y deceler. activa / GdR Tol Ac/Dec act

SERVO (Cons ava, ESR, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 10.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.200 [m/min]

Descripción: Ajusta el valor de tolerancia para el estado del generador de rampa (aceleración activa, deceleración activa).
Si la entrada del generador de rampa no cambia respecto a la salida más del valor de tolerancia introducido, entonces no se influencian los bits de estado "aceleración activa" o bien "deceleración activa".

Dependencia: Ver también: r1199

p1148[0...n] Generador de rampa Tolerancia para aceleración y deceler. activa / GdR Tol Ac/Dec act

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 1000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 19.800 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor de tolerancia para el estado del generador de rampa (aceleración activa, deceleración activa).
Si la entrada del generador de rampa no cambia respecto a la salida más del valor de tolerancia introducido, entonces no se influencian los bits de estado "aceleración activa" o bien "deceleración activa".

Dependencia: Ver también: r1199

r1149 CO: Generador de rampa Aceleración / GdR Aceleración

SERVO (Cons ava, ESR, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 22_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2007	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/s²]	**Máx.** - [m/s²]	**Ajuste de fábrica** - [m/s²]

Descripción: Visualiza la aceleración del generador de rampa.

Dependencia: Ver también: p1145

r1149 CO: Generador de rampa Aceleración / GdR Aceleración

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3060, 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 39_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2007	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/s²]	**Máx.** - [1/s²]	**Ajuste de fábrica** - [1/s²]

Descripción: Visualiza la aceleración del generador de rampa.

Dependencia: Ver también: p1145

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1150 CO: Generador de rampa Consigna de velocidad lineal a la salida / GdR n_cons en sal

SERVO (Cons ava, ESR, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna a la salida del generador de rampa.

r1150 CO: Generador de rampa Consigna de velocidad a la salida / GdR n_cons en sal

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna a la salida del generador de rampa.

p1151[0...n] Generador de rampa Configuración / GdR Config

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3070
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el generador de rampa avanzado.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Desactivar redondeo en paso por cero	Sí	No	3070

Precaución: Rel. a bit 00 = 1:
Si el tiempo de aceleración es superior al de deceleración (p1120 > p1121), se produce un salto de aceleración en paso por cero. Ello puede tener efectos dañinos sobre la mecánica.

Nota: Rel. a bit 00 = 1:
Tras un cambio de sentido no hay redondeo ni antes ni después del paso por cero.

p1152 BI: Consigna 2 Habilitación / Cons 2 Habil.

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2711, 4015
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 899.15

Descripción: Ajusta la fuente de señal para "Consigna 2 Habilitación".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1155[0...n] CI: Regulador de velocidad Consigna de velocidad 1 / Reg_n n_cons 1

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 3080, 5030, 6031
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de velocidad 1 del regulador de velocidad de giro.

Dependencia: La efectividad de esta consigna depende p. ej. de STW1.4 y STW1.6.

Ver también: r0002, p0840, p0844, p0848, p0852, p0854, r0898, p1140, p1142, p1160, r1170, p1189, p1412, p1414, p1417, p1418

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1155[0...n] CI: Regulador de velocidad lineal Consigna de velocidad 1 / Reg_v v_cons 1

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 3080, 5030, 6031
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de velocidad 1 del regulador de velocidad.

Dependencia: La efectividad de esta consigna depende p. ej. de STW1.4 y STW1.6.

Ver también: r0002, p0840, p0844, p0848, p0852, p0854, r0898, p1140, p1142, p1160, r1170, p1189, p1412, p1414, p1417, p1418

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1155 CI: TM41 Emulación de encóder Consigna de velocidad 1 / Emul_enc n_cons 1

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de velocidad 1 de la emulación de encóder incremental..

La consigna de velocidad se procesa según la unidad de control de TM41.

Dependencia: La efectividad de esta consigna depende de la palabra de mando 1 (STW1).

Ver también: r0898

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1160[0...n] CI: Regulador de velocidad Consigna de velocidad 2 / Reg_n n_cons 2

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de velocidad 2 del regulador de velocidad de giro.

Dependencia: Ver también: p1155, r1170

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con DES1/DES3 actúa la rampa del generador de rampa.

El generador de rampa se ajusta (SERVO: al valor real, VECTOR: al valor de consigna (r1170)) y para el accionamiento siguiendo la rampa de deceleración (p1121 ó p1135). Mientras se para el motor usando el generador de rampa actúa STW1.4 (habilitar generador de rampa).

Si está activado el módulo de función "Reg. posición" (r0108.3 = 1), esta entrada de conector se interconecta por defecto de la manera siguiente:

CI: p1160 = r2562

p1160[0...n] CI: Regulador de velocidad lineal Consigna de velocidad 2 / Reg_v v_cons 2

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de velocidad 2 del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1155, r1170

Nota: Con DES1/DES3 actúa la rampa del generador de rampa.

El generador de rampa se ajusta al valor real y para el accionamiento siguiendo la rampa de deceleración (p1121 ó p1135). Mientras se para el motor usando el generador de rampa actúa STW1.4 (habilitar generador de rampa).

Con el módulo de función "Reg. posición" (r0108.3 = 1), esta entrada de conector se interconecta por defecto de la manera siguiente:

CI: p1160 = r2562

r1169 CO: Regulador de velocidad Consignas de velocidad 1 y 2 / R_n n_cons 1/2

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad de giro tras sumar la consigna de velocidad de giro 1 (p1155) y la consigna de velocidad de giro 2 (p1160).

Dependencia: Ver también: p1155, p1160

Nota: Este valor sólo se indica correctamente si r0899.2 = 1 (servicio habilitado).

r1169 CO: Regulador de velocidad lineal Consignas de velocidad 1 y 2 / R_v n_cons 1/2

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad tras sumar la consigna de velocidad 1 (p1155) y la consigna de velocidad 2 (p1160).

Dependencia: Ver también: p1155, p1160

Nota: Este valor sólo se indica correctamente si r0899.2 = 1 (servicio habilitado).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1170 CO: Regulador de velocidad Consigna Suma / Reg_n Cons suma

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 1590, 1690, 1700, 1750, 3080, 5020, 6030
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad de giro tras la selección del generador de rampas y sumar la consigna de velocidad de giro 1 (p1155) y la consigna de velocidad de giro 2 (p1160).

Dependencia: Ver también: r1150, p1155, p1160

r1170 CO: Regulador de velocidad lineal Consigna Suma / Reg_v Cons suma

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 1590, 1750, 3080, 5020
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad tras la selección del generador de rampas y sumar la consigna de velocidad 1 (p1155) y la consigna de velocidad 2 (p1160).

Dependencia: Ver también: r1150, p1155, p1160

p1189[0...n] Consigna de velocidad Configuración / Reg_n Config

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0011 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la consigna de velocidad de giro.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Interpol. gen. de rampas/reg. de velocidad activa	Sí	No	3080
01	Interpolación mando/regulador de velocidad activa	Sí	No	3080

Nota: Rel. a bit 01:

El interpolador actúa solamente en los siguientes casos:

- Régimen con PROFIBUS síncrono al ciclo con signos de actividad recibidos del maestro (STW2.12 ... STW2.15).
- El regulador tecnológico entrega la consigna de velocidad de giro 1 ó 2 (CI: p1155 = r2294, CI: p1160 = r2294).

p1189[0...n] Consigna de velocidad lineal Configuración / Reg_v Config

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3080
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0011 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la consigna de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Interpolación gen. de rampas/regulador velocidad lineal activa	Sí	No	3080
01	Interpolación mando/regulador de velocidad lineal activa	Sí	No	3080

Nota: Rel. a bit 01:
El interpolador actúa solamente en los siguientes casos:
- Régimen con PROFIBUS síncrono al ciclo con signos de actividad recibidos del maestro (STW2.12 ... STW2.15).
- El regulador tecnológico entrega la consigna de velocidad lineal 1 ó 2 (CI: p1155 = r2294, CI: p1160 = r2294).

p1189 TM41 Emulación de encóder Configuración / Emul_enc Config

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0010 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la emulación de encóder incremental.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Interpolación mando/regulador de velocidad activa	Sí	No	9674

Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1).
Rel. a bit 01:
El interpolador actúa sólo en modo PROFIBUS isócrono y cuando se reciben signos de actividad (STW 2.12 ... STW 2.15) del maestro.

p1190 CI: DSC Desviación de posición XERR / DSC XERR

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3090
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el error de posición XERR con DSC (salida del regulador de posición del control de mayor jerarquía).

Dependencia: Para DSC debe estar activado el modo isócrono.
El telegrama de consigna debe contener el factor de ganancia del regulador de posición (KPC), el error de posición (XERR) y la consigna de velocidad (N_SOLL_B).
El telegrama de valor real debe contener como mínimo la interfaz del encóder (Gx_XIST1).
El valor real usado para el regulador de posición puede elegirse con p1192.
Ver también: p1191, p1192

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Este parámetro sólo puede interconectarse a una fuente de señal con tipo de datos Integer32.

Nota: DSC: Dynamic Servo Control

p1191 CI: DSC Ganancia regulador posición KPC / DSC KPC

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3090
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la ganancia del regulador de posición KPC con DSC.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Para DSC debe estar activado el modo isócrono.
Ver también: p1190
Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.
Nota: DSC: Dynamic Servo Control

p1192[0...n] DSC Selec. encóder / DSC Selec. encóder

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3090
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	3	1

Descripción: Ajusta el número del encóder usado para DSC.
Valor:
1: Encóder 1 (en motor)
2: Encóder 2
3: Encóder 3
Nota: DSC: Dynamic Servo Control
El valor 1 se corresponde con encóder 1 (en motor), el juego de datos de encóder está asignado con p0187.
El valor 2 se corresponde con encóder 2, el juego de datos de encóder está asignado con p0188.
El valor 3 se corresponde con encóder 3, el juego de datos de encóder está asignado con p0189.

p1193[0...n] DSC Adaptación de encóder Factor / DSC Adp. enc. Fact

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3090
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	1000000.000	1.000

Descripción: Ajusta el factor para adaptar el encóder si se usa encóder 2 ó 3 para DSC.
El factor representa la relación de diferencia de número de impulsos entre el encóder en el motor y el encóder seleccionado para el mismo trayecto recorrido.
El factor considera p. ej. relaciones de transmisión y diferencias de número de impulsos.
Dependencia: Ver también: p1192
Nota: DSC: Dynamic Servo Control
Ejemplo:
Encóder 1: Encóder en motor con 2048 impulsos/vuelta, husillo a bolas con un paso de 10 mm/vuelta
Encóder 2: Regla de medida con división 20 µm como sistema de medida directa
p1193 = número de impulsos del encóder 1 por vuelta del motor / número de impulsos del encóder 2 por vuelta del motor
p1193 = 2048 / (10 mm / 20 µm) = 4.096

p1194 CI: DSC Palabra de mando DSC_STW / DSC_STW

SERVO (DSC Spline)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3090
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la palabra de mando DSC_STW en caso de DSC con spline.
Bit 0: DSC con spline conectado
Bit 4: Control anticipativo de velocidad en caso de DSC con spline conectado
Bit 5: Control anticipativo de par en caso de DSC con spline conectado

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: La palabra de mando sólo se evalúa si el módulo de función "DSC con spline" (r0108.6) está activado.
La estructura de regulación seleccionada por la palabra de mando DSC se visualiza en r1407.
Ver también: p1191, p1192, p1195

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: DSC: Dynamic Servo Control

p1195 CI: DSC Constante de tiempo de simetrización T_SIM / DSC_T_SIM

SERVO (DSC Spline)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3090
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la constante de tiempo de simetrización T_SIM en caso de DSC con spline.
T_SIM = 0:
La simetrización está desconectada.
T_SIM > 0:
La consigna de posición siempre se simetriza.
El valor de control anticipativo de velocidad sólo se simetriza cuando el control anticipativo de velocidad y el control anticipativo de par están activados (r1407.20, 21, 22).
El valor de control anticipativo de par no se simetriza.

Dependencia: La constante de tiempo de simetrización sólo se evalúa si el módulo de función "DSC con spline" (r0108.6) está activado.
Ver también: p1191, p1192, p1194

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La constante de tiempo de simetrización T_SIM tiene como unidad 10 µs en el formato Unsigned16.
DSC: Dynamic Servo Control

r1197 Consigna de velocidad lineal Número actual / n_cons_pref Nºact

SERVO (Cons ava, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de la consigna de velocidad de giro prefijada seleccionada.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad de giro (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

r1197 Consigna de velocidad Número actual / n_cons_pref Nºact

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de la consigna de velocidad de giro prefijada seleccionada.

Dependencia: Ver también: p1020, p1021, p1022, p1023

Nota: Si no hay elegida ninguna consigna prefijada de velocidad de giro (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), entonces r1024 = 0 (consigna = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1198.0...15 CO/BO: Palabra de mando Canal de consigna / STW Canal consigna

SERVO (Cons ava), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2505
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando para el canal de consigna.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	ConsignaPref Bit 0	Sí	No	3010
01	ConsignaPref Bit 1	Sí	No	3010
02	ConsignaPref Bit 2	Sí	No	3010
03	ConsignaPref Bit 3	Sí	No	3010
05	Bloquear sentido negativo	Sí	No	3040
06	Bloquear sentido positivo	Sí	No	3040
11	Inversión de consigna	Sí	No	3040
13	Subir potenciómetro motorizado	Sí	No	3020
14	Bajar potenciómetro motorizado	Sí	No	3020
15	Puentear generador de rampa	Sí	No	3060, 3070

r1199.0...6 CO/BO: Generador de rampa Palabra de estado / GdR ZSW

SERVO (Cons ava, ESR), VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 3080, 8010
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del generador de rampa.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Aceler activa	Sí	No	-
01	Deceler activa	Sí	No	-
02	Generador de rampa activo	Sí	No	-
03	Generador de rampa definido	Sí	No	-
04	Generador de rampa congelado	Sí	No	-
05	Corrección de generador de rampa activa	Sí	No	-
06	Limitación máxima activa	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 02:

El bit es una combinación O de los bits 00 y 01.

p1200[0...n] Rea.vuelo Modo op. / RVuelo MO

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	6	0

Descripción: Ajusta el modo de operación en Rearranque al vuelo.

La función de arranque al vuelo permite conectar un convertidor a un motor en marcha. Para ello se va variando la frecuencia de salida del convertidor hasta que se encuentre la velocidad real del motor. A continuación, el motor marcha con los ajustes del generador de rampa hasta alcanzar la velocidad de consigna.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Rearranque al vuelo inactivo
1: Rearranque al vuelo siempre activo (inicio sentido de consigna)
2: Rearranque vuelo activo tras Con, fallo, DES2 (sentido consigna)
3: Rearranque al vuelo activo tras fallo, DES2 (sentido consigna)
4: Rearranque vuelo siempre activo (inicio sólo sent consigna)
5: Rearranque vuelo activo tras Con, fallo, DES2 (sólo sent_cons)
6: Rearranque vuelo activo tras fallo, DES2 (sólo sentido consigna)

Dependencia:
Para motores asíncronos es aplicable:
Se distingue entre Rearranque al vuelo con control por U/f y con regulación vectorial (p1300).
Rearranque al vuelo con control por U/f: p1202, p1203, r1204
Rearranque con regulación vectorial: p1202, p1203, r1205
Para motores síncronos es aplicable:
No es posible el rearranque al vuelo en control por U/f o, en caso de regulación vectorial sin encóder, si no hay ningún Voltage Sensing Module conectado y parametrizado.
Ver también: p1201
Ver también: F07330, F07331

Atención:
La función "rearranque al vuelo" debe usarse en los casos en los que siga girando posiblemente el motor (p. ej. tras un breve corte de red) o éste sea arrastrado por la carga. De lo contrario pueden producirse desconexiones por sobreintensidad.
Carece de sentido realizar "rearranque al vuelo" asociado a la función "freno de mantenimiento del motor" (p1215 > 0) ya que entonces el rearranque se realiza siempre con un motor parado.

Nota:
Con p1200 = 1, 4 es aplicable:
El rearranque al vuelo está activo tras fallo, DES1, DES2, DES3.
Con p1200 = 2, 5 es aplicable:
La "conexión" de esta función es la primera conexión tras el arranque del sistema de accionamiento. Útil en motores con una carga con gran momento de inercia.
Con p1200 = 1, 2, 3 es aplicable: Se busca en ambos sentidos.
Con p1200 = 4, 5, 6 es aplicable: Se busca sólo en el sentido de consigna. Si la consigna es cero, no se busca en el sentido de giro negativo.
Al operar con encóder es aplicable:
p1200 = 1, 4 así como p1200 = 2, 5 y p1200 = 3, 6 tienen el mismo significado.
Con control por U/f (p1300 < 20) es aplicable:
La velocidad sólo puede medirse si tiene un valor superior a aprox. un 5 % de la velocidad nominal del motor. Si la velocidad es menor, se considera que el motor está parado.
Si se cambia p1200 durante la puesta en marcha (p0009, p0010 > 0), puede ocurrir que ya no pueda ajustarse el valor antiguo. La causa es que los límites dinámicos de p1200 han sido modificados por parámetros ajustados durante la puesta en marcha (p. ej., p0300).

p1201[0...n] BI: Rearranque al vuelo Habilitación fuente de señal / RVuelo Habil F_s

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para habilitar la función "rearranque al vuelo".

Dependencia:
Ver también: p1200

Nota:
La anulación de la señal de habilitación actúa como p1200 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1202[0...n] Rea.vuelo Int. bq. / R. vuelo I_bús

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10 [%]	400 [%]	100 [%]

Descripción: Ajusta la corriente de búsqueda en la función Rearranque al vuelo".
El valor está referido a la corriente magnetizante del motor.

Dependencia: Ver también: r0331

Precaución: Un valor desfavorable del parámetro puede conducir a un comportamiento descontrolado del motor.

Nota: En el modo de operación Control por U/f, el parámetro sirve como valor umbral para el drenaje de corriente al comienzo del rearranque al vuelo. Una vez alcanzado el valor umbral, se ajusta la corriente de búsqueda actual independientemente de la frecuencia y según las especificaciones de tensión.
La reducción de la corriente de búsqueda también puede mejorar el comportamiento del rearranque al vuelo (p. ej., cuando no es muy elevada la inercia del sistema).

p1203[0...n] Rearranque al vuelo Velocidad de búsqueda Factor / R. vuelo v_bus Fac

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10 [%]	4000 [%]	100 [%]

Descripción: El valor influye en la velocidad con la cual se modifica la frecuencia de salida durante el arranque al vuelo. Un valor más alto produce un tiempo de búsqueda más largo.

Recomend.: En caso de regulación vectorial sin encóder y cables de motor largos, para p1203 se recomienda un ajuste superior al 300%.

Precaución: Un valor desfavorable del parámetro puede conducir a un comportamiento descontrolado del motor.
Si el valor es muy reducido o muy grande puede haber inestabilidades en el rearranque al vuelo si se opera con regulación vectorial.

Nota: El ajuste de fábrica del parámetro está seleccionado de manera que los motores asíncronos normales estándar en giro hagan el rearranque al vuelo lo más rápidamente posible.
Si no se encuentra el motor con este ajuste predeterminado (p. ej., en el caso de motores que son acelerados por cargas activas o con control por U/f y velocidades de giro bajas), se recomienda reducir la velocidad de búsqueda (aumentar p1203).

r1204.0...13 CO/BO: Rearranque al vuelo Modo U/f Estado / R. vuelo Uf Est

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el estado para comprobar y vigilar estados al rearrancar al vuelo con control por U/f.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Corriente forzada	Sí	No	-
01	No circ corriente	Sí	No	-
02	Especif de tensión	Sí	No	-
03	Tensión reducida	Sí	No	-
04	Iniciar generador de rampa	Sí	No	-
05	Esperar la ejecución	Sí	No	-
06	Filtro pend activo	Sí	No	-
07	Pendiente positiva	Sí	No	-
08	Intens. < umbral	Sí	No	-
09	Mínimo intensidad	Sí	No	-
10	Buscar en sentido positivo	Sí	No	-
11	Stop tras sentido positivo	Sí	No	-
12	Stop tras sentido negativo	Sí	No	-
13	Sin resultado	Sí	No	-

r1205.0...15 CO/BO: Rearranque al vuelo Regulación vectorial Estado / R. vlo Vector Est

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado para comprobar y vigilar estados a arrancar al vuelo con regulación vectorial.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Lazo de adaptación de velocidad Retener ángulo	Sí	No	-
01	Lazo de adaptación de velocidad Ajustar ganancia a 0	Sí	No	-
02	Desconectar el canal Isd	Sí	No	-
03	Regulación de velocidad desconectada	Sí	No	-
04	Rama en cuadratura conectada	Sí	No	-
05	Transformación especial activa	Sí	No	-
06	Lazo adaptación de velocidad Ajustar acción I a 0	Sí	No	-
07	Reg intensidad con	Sí	No	-
08	Isd_cons = 0 A	Sí	No	-
09	Frec. mantenida	Sí	No	-
10	Buscar en sentido positivo	Sí	No	-
11	Iniciar búsqueda	Sí	No	-
12	Corriente forzada	Sí	No	-
13	Búsqueda interrumpida	Sí	No	-
14	Lazo de adaptación de velocidad Error =0	Sí	No	-
15	Regulador de velocidad activo	Sí	No	-

Nota:

Rel. a bit 00 ... 09:

Sirve para controlar procesos internos durante el rearranque al vuelo.

Para cada tipo de motor (p0300) hay una cantidad diferente de bits activos.

Rel. a bit 10 ... 15:

Sirve para observar el proceso de rearranque al vuelo.

En motores síncronos excitados por imanes permanentes (PEM) sólo se soportan los bits 10, 11, 15.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1206[0...9] Ajustar el número de fallo sin rearranque automático / Nº fallo sin WEA

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Selecciona los fallos en los que no debe actuar el rearranque automático.

Dependencia: El ajuste sólo es válido para p1210 = 6, 16.

Ver también: p1210

p1207 BI: WEA Integración del objeto de accionamiento siguiente / WEA Integración DO

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Modificación de la vigilancia de precarga de la alimentación.

El automatismo de rearranque (WEA) activo del objeto de accionamiento siguiente puede cablearse a través de esta entrada de binector (BI: p1207 = r1214.2).

Si marcha el automatismo de rearranque, con ello se desactiva la vigilancia de precarga de la alimentación, y sólo se reactiva bajo las circunstancias siguientes:

- La intensidad absoluta por el circuito intermedio es un 2 % mayor que la máxima intensidad (r0209) de la alimentación para proteger en caso de cortocircuito en el circuito intermedio.

- Si existe un Voltage Sensing Module (VSM) la amplitud de la tensión de red es un 3 % mayor que la tensión de conexión del equipo parametrizada (p0210) para proteger las resistencias de precarga contra corrientes permanentes por el filtro si se restablece parcialmente la red.

Dependencia: Ver también: r0209, p0210, r1214

p1208[0...1] BI: Modificación alimentación WEA / Modificación WEA

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para modificar el rearranque automático (WEA).

Interconexiones entre el rearranque automático y la alimentación:

Por medio de la interconexión siguiente, el rearranque automático en el modo p1210 = 6 puede reaccionar a fallos de la alimentación.

BI: p1208[0] = r2139.3

Por medio de la interconexión siguiente, el rearranque automático en el modo p1210 = 4 puede reaccionar a un fallo de red de la alimentación.

BI: p1208[1] = r0863.2

Índice: [0] = Alimentación Fallo
[1] = Alimentación Fallo de red

Dependencia: Ver también: r0863, r2139

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1210 Rearranque automático Modo / WEA Modo

A_INF, B_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	6	0

Descripción: Ajusta el modo del automatismo de rearranque (WEA).

Valor:
0: Bloquear rearranque automático
1: Confirmar todos los fallos sin reconectar
4: Reconexión tras fallo de red sin ningún intento de arranque más
6: Reconectar tras fallo con más intentos de arranque

Dependencia: El rearranque automático requiere una orden CON activa (p. ej. a través de una entrada digital). Si con p1210 > 1 no estuviera aplicada ninguna señal de mando CON activa, entonces se interrumpe el rearranque automático.

Si se usa un panel AOP (Advanced Operator Panel) en modo LOCAL no se produce una conexión automática.

Ver también: p0840, p0857, p1267

Ver también: F30003

Peligro: Si está activado el automatismo de rearranque (p1210 > 1), el accionamiento se conecta y se acelera, si está presente el comando CON (ver p0840), en cuanto se puedan confirmar los eventuales avisos de fallo pendientes. Lo mismo ocurre a la vuelta de la red o después del arranque de la Control Unit si vuelve a estar presente la tensión en circuito intermedio o la respuesta de la alimentación de red (ver p0864). Este proceso de conexión automático sólo se puede interrumpir anulando el comando CON.

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1).

Con p1210 >1 se arranca automáticamente la unidad de alimentación.

Nota: Si está activado el rearranque automático, la alimentación debe permanecer conectada (p. ej., mediante protección por SAI).

Rel. a p1210 = 1:

Los fallos pendientes se acusan automáticamente. Si después de confirmar correctamente vuelven a aparecer fallos, entonces éstos también se confirman automáticamente. Entre la confirmación correcta y la nueva aparición de un fallo debe transcurrir un tiempo mínimo de p1212 + 1 s si la señal CON/DES1 (STW1.0) está a nivel HIGH. Si la señal CON/DES1 está a nivel LOW, entonces el tiempo entre la confirmación correcta del fallo y la nueva aparición de éste deberá ser como mínimo 1 s. p1211 no influye en el número de intentos de confirmación.

Rel. a p1210 = 4:

Sólo se produce un rearranque automático si ha aparecido el fallo F06200. Si existen otros fallos pendientes, éstos se acusan igualmente y el intento de arranque continúa en caso de éxito. Un fallo de la alimentación de 24 V de la Control Unit se interpreta como fallo de la red.

Rel. a p1210 = 6:

S produce un rearranque automático si ha aparecido un fallo cualquiera.

p1210 Rearranque automático Modo / WEA Modo

S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	6	0

Descripción: Ajusta el modo del automatismo de rearranque (WEA).

Valor:
0: Bloquear rearranque automático
1: Confirmar todos los fallos sin reconectar
4: Reconexión tras fallo de red sin ningún intento de arranque más
6: Reconectar tras fallo con más intentos de arranque

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: El rearranque automático requiere una orden CON activa (p. ej. a través de una entrada digital). Si con p1210 > 1 no estuviera aplicada ninguna señal de mando CON activa, entonces se interrumpe el rearranque automático.

Si se usa un panel AOP (Advanced Operator Panel) en modo LOCAL no se produce una conexión automática.

Ver también: p0840, p0857, p1267

Ver también: F30003

Peligro: Si está activado el automatismo de rearranque (p1210 > 1), el accionamiento se conecta y se acelera, si está presente el comando CON (ver p0840), en cuanto se puedan confirmar los eventuales avisos de fallo pendientes. Lo mismo ocurre a la vuelta de la red o después del arranque de la Control Unit si vuelve a estar presente la tensión en circuito intermedio o la respuesta de la alimentación de red (ver p0864). Este proceso de conexión automático sólo se puede interrumpir anulando el comando CON.

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1).

Con p1210 >1 se arranca automáticamente la unidad de alimentación.

Nota: Si está activado el rearranque automático, la alimentación debe permanecer conectada (p. ej., mediante protección por SAI).

Rel. a p1210 = 1:

Los fallos pendientes se acusan automáticamente. Si después de confirmar correctamente vuelven a aparecer fallos, entonces éstos también se confirman automáticamente. Entre la confirmación correcta y la nueva aparición de un fallo debe transcurrir un tiempo mínimo de p1212 + 1 s si la señal CON/DES1 (STW1.0) está a nivel HIGH. Si la señal CON/DES1 está a nivel LOW, entonces el tiempo entre la confirmación correcta del fallo y la nueva aparición de éste deberá ser como mínimo 1 s.

p1211 no influye en el número de intentos de confirmación.

Rel. a p1210 = 4:

Sólo se produce un rearranque automático si ha aparecido el fallo F06200. Si existen otros fallos pendientes, éstos se acusan igualmente y el intento de arranque continúa en caso de éxito. Un fallo de la alimentación de 24 V de la Control Unit se interpreta como fallo de la red.

Rel. a p1210 = 6:

S produce un rearranque automático si ha aparecido un fallo cualquiera.

p1210 Rearranque automático Modo / WEA Modo

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	0

Descripción: Ajusta el modo del automatismo de rearranque (WEA).

Valor:

0: Bloquear rearranque automático
1: Confirmar todos los fallos sin reconectar
4: Reconexión tras fallo de red sin ningún intento de arranque más
6: Reconectar tras fallo con más intentos de arranque
14: Reconectar tras fallo de red tras confirmación manual
16: Reconectar tras fallo tras confirmación manual

Dependencia: El rearranque automático requiere una orden CON activa (p. ej. a través de una entrada digital). Si con p1210 > 1 no estuviera aplicada ninguna señal de mando CON activa, entonces se interrumpe el rearranque automático.

Si se usa un panel de mando (Operator Panel) en modo LOCAL no se produce una conexión automática.

En p1210 = 14, 16 se requiere una confirmación manual para el rearranque automático.

Ver también: p0840, p0857, p1267

Ver también: F30003

Peligro: Si está activado el automatismo de rearranque (p1210 > 1), el accionamiento se conecta y se acelera, si está presente el comando CON (ver p0840), en cuanto se puedan confirmar los eventuales avisos de fallo pendientes. Lo mismo ocurre a la vuelta de la red o después del arranque de la Control Unit si vuelve a estar presente la tensión en circuito intermedio o la respuesta de la alimentación de red (ver p0864). Este proceso de conexión automático sólo se puede interrumpir anulando el comando CON.

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1). Si hay fallos pendientes, el parámetro no puede modificarse.

Con p1210 >1 se arranca automáticamente el motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Si está activado el rearranque automático, la alimentación debe permanecer conectada (p. ej., mediante protección por SAI).

Rel. a p1210 = 1:

Los fallos pendientes se acusan automáticamente. Si tras la confirmación de fallos satisfactoria vuelven a producirse fallos, éstos también se confirman automáticamente. p1211 no influye en el número de intentos de confirmación.

Rel. a p1210 = 4:

El rearranque automático sólo se produce si ha aparecido el fallo F30003 en el Motor Module o está aplicada una señal 1 en la entrada de binector p1208[1]. Si existen otros fallos pendientes, éstos se acusan igualmente y el intento de arranque continúa en caso de éxito. Un fallo de la alimentación de 24 V de la Control Unit se interpreta como fallo de la red.

Rel. a p1210 = 6:

Se produce un rearranque automático si ha aparecido un fallo cualquiera o si está aplicada una señal 1 en la entrada de binector p1208[0].

Rel. a p1210 = 14:

Como p1210 = 4. Sin embargo, los fallos presentes tendrán que confirmarse manualmente.

Rel. a p1210 = 16:

Como p1210 = 6. Sin embargo, los fallos presentes tendrán que confirmarse manualmente.

p1210 Rearranque automático Modo / WEA Modo

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	0

Descripción: Ajusta el modo del automatismo de rearranque (WEA).

Valor:
- 0: Bloquear rearranque automático
- 1: Confirmar todos los fallos sin reconectar
- 4: Reconexión tras fallo de red sin ningún intento de arranque más
- 6: Reconectar tras fallo con más intentos de arranque
- 14: Reconectar tras fallo de red tras confirmación manual
- 16: Reconectar tras fallo tras confirmación manual

Recomend.: Si duran poco los cortes de red, el eje del motor puede estar aún moviéndose al intentar reconectar. Para conectar el convertidor sobre un motor aún en giro se precisa activar la función "rearranque al vuelo" (p1200).

Dependencia: El rearranque automático requiere una orden CON activa (p. ej. a través de una entrada digital). Si con p1210 > 1 no estuviera aplicada ninguna señal de mando CON activa, entonces se interrumpe el rearranque automático.

Si se usa un panel de mando (Operator Panel) en modo LOCAL no se produce una conexión automática.

En p1210 = 14, 16 se requiere una confirmación manual para el rearranque automático.

Ver también: p0840, p0857, p1267

Ver también: F30003

Peligro: Si está activado el automatismo de rearranque (p1210 > 1), el accionamiento se conecta y se acelera, si está presente el comando CON (ver p0840), en cuanto se puedan confirmar los eventuales avisos de fallo pendientes. Lo mismo ocurre a la vuelta de la red o después del arranque de la Control Unit si vuelve a estar presente la tensión en circuito intermedio o la respuesta de la alimentación de red (ver p0864). Este proceso de conexión automático sólo se puede interrumpir anulando el comando CON.

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1). Si hay fallos pendientes, el parámetro no puede modificarse.

Con p1210 >1 se arranca automáticamente el motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Si está activado el rearranque automático, la alimentación debe permanecer conectada (p. ej., mediante protección por SAI).

Rel. a p1210 = 1:

Los fallos pendientes se acusan automáticamente. Si tras la confirmación de fallos satisfactoria vuelven a producirse fallos, éstos también se confirman automáticamente. p1211 no influye en el número de intentos de confirmación.

Rel. a p1210 = 4:

El rearranque automático sólo se produce si ha aparecido el fallo F30003 en el Motor Module o está aplicada una señal 1 en la entrada de binector p1208[1]. Si existen otros fallos pendientes, éstos se acusan igualmente y el intento de arranque continúa en caso de éxito. Un fallo de la alimentación de 24 V de la Control Unit se interpreta como fallo de la red.

Rel. a p1210 = 6:

Se produce un rearranque automático si ha aparecido un fallo cualquiera o si está aplicada una señal 1 en la entrada de binector p1208[0].

Rel. a p1210 = 14:

Como p1210 = 4. Sin embargo, los fallos presentes tendrán que confirmarse manualmente.

Rel. a p1210 = 16:

Como p1210 = 6. Sin embargo, los fallos presentes tendrán que confirmarse manualmente.

p1211 Rearranque automático Intentos de arranque / WEA Intent. arranq

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	10	3

Descripción: Ajusta los intentos de arranque del rearranque automático para p1210 = 4, 6.

Dependencia: El ajuste de este parámetro actúa con p1210 = 6. Para p1210 = 4 el parámetro sólo surte efecto si vuelve a aparecer un nuevo fallo de fase de red (F6200) al intentar arrancar.

Ver también: p1210, r1214

Ver también: F07320

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1).

Atención: Si ha aparecido el fallo F07320 es necesario anular la orden de conexión y confirmar todos los fallos para que se active de nuevo el automatismo de reconexión.

Después de un fallo total de red (blackout), cuando se restablece la red el contador de arranques comienza siempre con el estado que había antes del fallo de red y decrementa inmediatamente en 1 durante el intento de arranque. Si el rearranque automático inicia un intento de confirmación poco antes del fallo de red, p. ej. cuando en el fallo de red la CU permanece activa más tiempo que p1212/2, ya se decrementará en uno el contador de arranques. En este caso, el contador de arranques se reduce en total el valor 2.

Nota: Un intento de arranque se inicia inmediatamente cuando aparece un fallo. El rearranque se considera como finalizado cuando la alimentación está conectada y ha transcurrido un tiempo de espera adicional de 1 segundo.

Mientras haya un fallo pendiente, se genera en intervalos de p1212 / 2 un comando de acuse de recibo. En caso de acuse con éxito se decrementa el contador de arranques. Si, a continuación, se vuelve a producir un fallo hasta el fin del rearranque, el proceso de acuse se reinicia.

Si, tras la aparición de varios fallos, se agota el número de intentos de arranque parametrizado, se genera el fallo F07320. Si ha tenido éxito el intento de arranque (es decir, si no aparece ningún fallo más hasta el final de la conexión), al cabo de 1 s se vuelve a ajustar el contador de arranques al valor parametrizado. Con ello se dispone nuevamente del número de intentos de arranque parametrizado para nuevos fallos aparecidos.

Siempre se realiza un intento de arranque como mínimo.

Después de un fallo de red se confirma inmediatamente y se vuelve a conectar al volver la red. Si se produce otro fallo entre la confirmación con éxito del fallo de red y la vuelta de la red, su confirmación produce igualmente el decremento del contador de arranques.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1211 Rearranque automático Intentos de arranque / WEA Intent. arranq

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	10	3

Descripción: Ajusta los intentos de arranque del rearranque automático para p1210 = 4, 6.

Dependencia: Ver también: p1210, r1214

Ver también: F07320

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1).

Atención: Si ha aparecido el fallo F07320 es necesario anular la orden de conexión y confirmar todos los fallos para que se active de nuevo el automatismo de reconexión.

Después de un fallo total de red (blackout), cuando se restablece la red el contador de arranques comienza siempre con el estado que había antes del fallo de red y decrementa inmediatamente en 1 durante el intento de arranque. Si el rearranque automático inicia un intento de confirmación poco antes del fallo de red, p. ej. cuando en el fallo de red la CU permanece activa más tiempo que p1212/2, ya se decrementará en uno el contador de arranques. En este caso, el contador de arranques se reduce en total el valor 2.

Nota: Un intento de arranque se inicia inmediatamente cuando aparece un fallo. El rearranque se considera como finalizado cuando la máquina está magnetizada (r0056.4 = 1) y ha transcurrido una temporización adicional de 1 segundo.

Mientras haya un fallo pendiente, se genera en intervalos de p1212 / 2 un comando de acuse de recibo. En caso de acuse con éxito se decrementa el contador de arranques. Si, a continuación, se vuelve a producir un fallo hasta el fin del rearranque, el proceso de acuse se reinicia.

Si, tras la aparición de varios fallos, se agota el número de intentos de arranque parametrizado, se genera el fallo F07320. Si ha tenido éxito el intento de arranque, es decir, si no aparece ningún fallo más hasta el final de la fase de magnetización, entonces tras 1 s se vuelve a ajustar el contador de arranques al valor parametrizado. Con ello se dispone nuevamente del número de intentos de arranque parametrizado para nuevos fallos aparecidos.

Siempre se realiza un intento de arranque como mínimo.

Después de un fallo de red se confirma inmediatamente y se vuelve a conectar al volver la red. Si se produce otro fallo entre la confirmación con éxito del fallo de red y la vuelta de la red, su confirmación produce igualmente el decremento del contador de arranques.

p1212 Rearranque automático Tiempo espera Intentos arranque / WEA t_esp arranque

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.1 [s]	1000.0 [s]	1.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de espera hasta el rearranque.

Dependencia: El ajuste de este parámetro está activo con p1210 = 4, 6.

Con p1210 = 1 rige: sólo confirmación automática de los fallos, ninguna reconexión.

Ver también: p1210, r1214

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1).

Nota: La confirmación automática de los fallos y la reconexión se produce al transcurrir la mitad del tiempo de espera y el tiempo pleno.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1212 Rearranque automático Tiempo espera Intentos arranque / WEA t_esp arranque

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.1 [s]	1000.0 [s]	1.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de espera hasta el rearranque.

Dependencia: El ajuste de este parámetro está activo con p1210 = 4, 6.

Con p1210 = 1 es aplicable: sólo confirmación automática de los fallos en la mitad del tiempo de espera, ninguna reconexión.

Ver también: p1210, r1214

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1).

Nota: Los fallos se confirman automáticamente al transcurrir la mitad del tiempo de espera y el tiempo pleno.

Si la causa de un fallo no se elimina dentro de la primera mitad del tiempo de espera, entonces ya no es posible confirmar dentro de este tiempo de espera.

p1213[0...1] Rearranque automático Tiempo de vigilancia / WEA t_vigilancia

A_INF, B_INF, S_INF	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [s]	10000.0 [s]	0.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia del automatismo de rearranque (WEA).

Índice: [0] = para rearranque
[1] = Para reseteo del contador de arranques

Dependencia: Ver también: p1210, r1214

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1).

Atención: Si ha aparecido el fallo F07320 es necesario anular la orden de conexión y confirmar todos los fallos para que se active de nuevo el automatismo de reconexión.

Nota: Índice 0:

El tiempo de vigilancia comienza en el momento de detectarse los fallos. Si no tiene éxito la confirmación automática, sigue corriendo el tiempo de vigilancia. Si, tras la expiración del tiempo de vigilancia, el accionamiento no ha vuelto a arrancar con éxito, se señaliza el fallo F07320.

Con p1213 = 0 se desactiva la vigilancia. Si p1213 se ajusta a un valor inferior a p1212, se genera el fallo F07320 en cada operación de rearranque. Si con p1210 = 1 el tiempo en p1213 se ajusta inferior al de p1212, entonces también se genera el fallo F07320 en cada operación de rearranque.

Si no ha sido posible confirmar correctamente los fallos aparecidos (p. ej. si no hay fallos presentes permanentemente), entonces deberá prolongarse el tiempo de vigilancia.

Índice 1:

El contador de arranques (ver r1214) sólo vuelve al valor inicial p1211 cuando ha expirado el tiempo en p1213 índice 1 tras una reconexión correcta. El tiempo de espera no influye en la confirmación de errores sin reconexión automática (p1210 = 1). Tras un fallo de la alimentación (blackout), el tiempo de espera comienza tras restablecerse la red y arrancar la Control Unit. El contador de arranques se ajusta en p1211 si apareció F07320, se anula la orden de conexión y se confirma el error.

Si se modifica el valor inicial p1211 o el modo p1210, se actualiza inmediatamente el contador de arranques.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1213[0...1] Rearranque automático Tiempo de vigilancia / WEA t_vigilancia

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [s]	10000.0 [s]	0.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia del automatismo de rearranque (WEA).

Índice: [0] = para rearranque
[1] = Para reseteo del contador de arranques

Dependencia: Ver también: p1210, r1214

Precaución: El cambio se adopta exclusivamente en el estado "Inicialización" (r1214.0) y "Esperando alarma" (r1214.1).

Atención: Si ha aparecido el fallo F07320 es necesario anular la orden de conexión y confirmar todos los fallos para que se active de nuevo el automatismo de reconexión.

Nota: Índice 0:

El tiempo de vigilancia comienza en el momento de detectarse los fallos. Si no tiene éxito la confirmación automática, sigue corriendo el tiempo de vigilancia. Si tras expirar el tiempo de vigilancia no ha vuelto a arrancar correctamente el accionamiento (debe haber acabado el rearranque al vuelo y la magnetización de la máquina r0056.4 = 1), entonces se señaliza el fallo F07320.

Con p1213 = 0 se desactiva la vigilancia. Si p1213 se ajusta a un valor inferior a la suma de p1212, el tiempo de magnetización p0346 y el tiempo de espera debido al rearranque al vuelo, entonces de señaliza el fallo F07320 con cada operación de reconexión. Si con p1210 = 1 el tiempo en p1213 se ajusta inferior al de p1212, entonces también se genera el fallo F07320 en cada operación de rearranque.

Si no ha sido posible confirmar correctamente los fallos aparecidos (p. ej. si no hay fallos presentes permanentemente), entonces deberá prolongarse el tiempo de vigilancia.

Con p1210 = 14, 16, la confirmación manual de los fallos pendientes debe realizarse dentro del tiempo definido en el parámetro p1213 índice 0. De lo contrario, una vez transcurrido el tiempo ajustado se genera el fallo F07320.

Índice 1:

El contador de arranques (ver r1214) sólo vuelve al valor inicial p1211 cuando ha expirado el tiempo en p1213 índice 1 tras una reconexión correcta. El tiempo de espera no influye en la confirmación de errores sin reconexión automática (p1210 = 1). Tras un fallo de la alimentación (blackout), el tiempo de espera comienza tras restablecerse la red y arrancar la Control Unit. El contador de arranques se ajusta en p1211 si apareció F07320, se anula la orden de conexión y se confirma el error.

Si se modifica el valor inicial p1211 o el modo p1210, se actualiza inmediatamente el contador de arranques.

r1214.0...15 CO/BO: Rearranque automático Estado / WEA Estado

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado en el rearranque automático (WEA).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Inicialización	Sí	No	-
01	Esperando alarma	Sí	No	-
02	Rearranque activo	Sí	No	-
03	Setear orden de confirmación	Sí	No	-
04	Acus ar alarmas	Sí	No	-
05	Rearrancar	Sí	No	-
06	Tiempo de espera en curso tras conexión automática	Sí	No	-
07	Fallo	Sí	No	-
10	Fallo activo	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

12	Cont. arranq bit 0	Con	Des	-
13	Cont. arranq bit 1	Con	Des	-
14	Cont. arranq bit 2	Con	Des	-
15	Cont. arranq bit 3	Con	Des	-

Nota:

Rel. a bit 00:

Estado para la indicación de la inicialización única después de POWER ON.

Rel. a bit 01:

Estado en el cual el rearranque automático espera fallos (estado inicial).

Rel. a bit 02:

Visualiza de forma general de que se ha detectado un fallo e iniciado el rearranque o la confirmación.

Rel. a bit 03:

Visualiza la orden de confirmación en el estado "Acusar alarmas" (bit 4 = 1). Con bit 5 = 1 o bit 6 = 1, la orden de confirmación se visualiza permanentemente.

Rel. a bit 04:

Estado en el cual se acusan los fallos pendientes. El estado se vuelve a abandonar en caso de acuse de recibo con éxito. Sólo se pasa al siguiente estado si, después de una orden de confirmación (bit 3 = 1), se señaliza que ya no hay ningún fallo pendiente.

Rel. a bit 05:

Estado en el cual el accionamiento se conecta automáticamente (sólo con p1210 = 4, 6).

Rel. a bit 06:

Estado en el cual se espera tras la conexión el fin del intento de arranque.

Con p1210 = 1 está señal se activa directamente después de confirmar correctamente los fallos.

Rel. a bit 07:

Estado que se adopta si se produce un fallo en la reconexión automática.

Rel. a bit 12 ... 15:

Estado actual del contador de arranques (codificación binaria).

r1214.0...15 CO/BO: Rearranque automático Estado / WEA Estado

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado en el rearranque automático (WEA).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Inicialización	Sí	No	-
01	Esperando alarma	Sí	No	-
02	Rearranque activo	Sí	No	-
03	Setear orden de confirmación	Sí	No	-
04	Acusar alarmas	Sí	No	-
05	Rearrancar	Sí	No	-
06	Tiempo de espera en curso tras conexión automática	Sí	No	-
07	Fallo	Sí	No	-
10	Fallo activo	Sí	No	-
12	Cont. arranq bit 0	Con	Des	-
13	Cont. arranq bit 1	Con	Des	-
14	Cont. arranq bit 2	Con	Des	-
15	Cont. arranq bit 3	Con	Des	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00:

Estado para la indicación de la inicialización única después de POWER ON.

Rel. a bit 01:

Estado en el cual el rearranque automático espera fallos (estado inicial).

Rel. a bit 02:

Visualiza de forma general de que se ha detectado un fallo e iniciado el rearranque o la confirmación.

Rel. a bit 03:

Visualiza la orden de confirmación en el estado "Acusar alarmas" (bit 4 = 1). Con bit 5 = 1 o bit 6 = 1, la orden de confirmación se visualiza permanentemente.

Rel. a bit 04:

Estado en el cual se acusan los fallos pendientes. El estado se vuelve a abandonar en caso de acuse de recibo con éxito. Sólo se pasa al siguiente estado si, después de una orden de confirmación (bit 3 = 1), se señaliza que ya no hay ningún fallo pendiente.

Rel. a bit 05:

Estado en el cual el accionamiento se conecta automáticamente (sólo con p1210 = 4, 6).

Rel. a bit 06:

Estado en el cual se espera tras la conexión el fin del intento de arranque (el fin de la magnetización).

Con p1210 = 1 está señal se activa directamente después de confirmar correctamente los fallos.

Rel. a bit 07:

Estado que se adopta si se produce un fallo en la reconexión automática. Este sólo se resetea tras confirmar el fallo y recoger la orden de conexión.

Rel. a bit 10:

Cuando el rearranque automático está activado, se muestra r1214 bit 7, si no, el fallo activo r2139 bit 3.

Rel. a bit 12 ... 15:

Estado actual del contador de arranques (codificación binaria).

p1215 Freno de motor Configuración / Freno Config

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2701, 2707, 2711
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	3	0

Descripción: Ajusta la configuración del freno de mantenimiento del motor.

Valor:
0: No hay freno de mantenimiento en el motor
1: Freno en motor como secuenciador
2: Freno de motor siempre abierto
3: Freno de motor como secuenciador, conexión por BICO

Dependencia: Ver también: p1216, p1217, p1226, p1227, p1228, p1278

Precaución: Si se ajusta p1215 = 0 se mantiene cerrado el freno presente. Si se mueve el motor esto conduce a la destrucción del freno.

Atención: Si se ha ajustado p1215 = 1 ó p1215 = 3, la supresión de impulsos provoca el cierre del freno incluso aunque siga girando el motor. La supresión de impulsos puede ser causada por señal 0 en p0844, p0845 ó p0852, o también por un fallo con reacción DES2. Si se quiere evitar este comportamiento (p. ej. en rearranque al vuelo), el freno puede mantenerse abierto mediante una señal 1 en p0855.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Si la configuración en arranque está ajustada a "No hay freno de mantenimiento en el motor", se realiza una identificación automática del freno de mantenimiento. Si se reconoce un freno de mantenimiento, entonces la configuración de ajusta a "Freno de mantenimiento como secuenciador".

Si se utiliza un freno de mantenimiento integrado en el motor, no se debe establecer p1215 = 3.

Si se usa un freno de motor externo, entonces debe ajustarse p1215 = 3 e interconectarse r0899.12 como señal de mando.

Si está activado el módulo de función "Secuenciador de freno avanzado" (r0108.14 = 1) entonces conviene interconectar r1229.1 como señal de mando.

El parámetro sólo puede ajustarse a cero si hay bloqueo de impulsos.

Carece de sentido parametrizar "No hay freno de mantenimiento" y "Mando de freno seguro habilitado" (p1215 = 0, p9602 = 1, p9802 = 1) si no existe realmente un freno de mantenimiento en el motor.

No tiene sentido parametrizar "Freno de mantenimiento como secuenciador, conexión vía BICO" y "Mando de freno seguro habilitado" (p1215 = 3, p9602 = 1, p9802 = 1).

p1216 Freno de motor Tiempo de apertura / Freno t_abrir

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2701, 2711
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo para abrir el freno de mantenimiento del motor.

Tras el mando del freno (abrir) durante este tiempo permanece activa la consigna de velocidad cero. A continuación se habilita la consigna de velocidad.

Recomend.: El tiempo deberá ajustarse superior al tiempo de apertura real del freno de mantenimiento. Con ello el accionamiento no acelera cuando está cerrado el freno.

Dependencia: Ver también: p1215, p1217

p1217 Freno de motor Tiempo de cierre / Freno t_cierre

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2701, 2711
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo para cerrar el freno de mantenimiento del motor.

Tras DES1 ó DES3 y el mando del freno de mantenimiento (cerrar) el accionamiento permanece durante este tiempo aún regulado con consigna de velocidad cero. Tras discurrir esta temporización de suprimen los impulsos.

Recomend.: El tiempo deberá ajustarse superior al tiempo de cierre real del freno de mantenimiento. Con ello los impulsos sólo se suprimen cuando está cerrado el freno.

Dependencia: Ver también: p1215, p1216

Atención: Si el tiempo de cierre ajustado es demasiado reducido comparado con el tiempo de cierre real del freno, esto puede provocar la caída de la carga.

Si el tiempo de cierre se ajusta a un valor demasiado alto comparado con el tiempo de cierre real del freno, entonces la regulación trabaja contra el freno, reduciendo la vida útil del mismo.

p1218[0...1] BI: Abrir freno de motor / Abrir freno

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2707
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para abrir condicionalmente el freno de mantenimiento del motor.

Dependencia: Ver también: p1215

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: [0]: Señal Abrir freno, combinación Y entrada 1
[1]: Señal Abrir freno, combinación Y entrada 2

p1219[0...3] BI: Cerrar inmediatamente freno de motor / Cerrar freno

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2707
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	[0] 0 [1] 0 [2] 0 [3] 1229.9

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el cierre incondicional (inmediato) del freno de mantenimiento del motor.
Dependencia: Ver también: p1215, p1275
Nota: [0]: Señal Cerrar inmediatamente freno, inversión con p1275.0
[1]: Señal Cerrar inmediatamente freno, inversión con p1275.1
[2]: Señal Cerrar inmediatamente freno
[3]: Señal Cerrar inmediatamente freno, ver ajuste de fábrica
Estas cuatro señales están combinadas con un operador lógico O.

p1220 CI: Abrir freno en motor Fuente de señal Umbral / Abrir freno Umbral

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2707
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Abrir freno".
Dependencia: Ver también: p1215, p1221, r1229, p1277

p1221 Abrir freno de motor Umbral / Abrir freno Umbral

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2707
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor umbral para la orden "Abrir freno".
Dependencia: Ver también: p1220, r1229, p1277

p1222 BI: Freno de motor Respuesta Freno cerrado / Freno Resp cerrado

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2711
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Freno cerrado".
En frenos de motor con respuesta la señal "Freno cerrado" puede activarse con p1275.5 = 1.
Dependencia: Ver también: p1223, p1275

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Señal 1: Freno cerrado.

En frenos con 1 señal de respuesta, la señal de respuesta invertida se interconecta con la entrada BICO para la segunda señal de respuesta (p1223).

Con r1229.5 = 1 se suprime DES1 / DES3 para evitar la aceleración del accionamiento por la carga accionada; DES2 permanece activo.

p1223 BI: Freno de motor Respuesta Freno abierto / Freno Resp abierto

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2711
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Freno abierto".

En frenos de motor con respuesta la señal "Freno abierto" puede activarse con p1275.5 = 1.

Dependencia: Ver también: p1222, p1275

Nota: Señal 1: Freno abierto.

En frenos con 1 señal de respuesta, la señal de respuesta invertida se interconecta con la entrada BICO para la segunda señal de respuesta (p1222).

p1224[0...3] BI: Cerrar freno de motor en parada del motor / Freno a parada

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2704
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para cerrar el freno con motor parado.

Dependencia: Ver también: p1275

Nota: [0]: Señal Cerrar freno con motor parado, inversión con p1275.2

[1]: Señal Cerrar freno con motor parado, inversión con p1275.3

[2]: Señal Cerrar freno con motor parado

[3]: Señal Cerrar freno con motor parado

Estas cuatro señales están combinadas con un operador lógico O.

p1225 CI: Detección de parada Valor umbral / Parada Umbral

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2704
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	63[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal "Valor umbral" para la detección de parada.

Dependencia: Ver también: p1226, p1228, r1229

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1226[0...n] Detección de parada Umbral de velocidad / n_parada umbral_n

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 2701, 2704
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	20.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para la detección de parada.

Actúa en la vigilancia de valores de consigna y real.

Al frenar con DES1 o DES3, al bajar de este umbral se detecta parada.

Si está activado el mando de freno es aplicable:

Cuando se baja del umbral se inicia el mando del freno y se espera en tiempo de cierre definido en p1217. Seguidamente se suprimen los impulsos.

Si no está activado el mando de freno es aplicable:

Cuando se baja del umbral se suprimen los impulsos y el accionamiento se para de forma natural.

Dependencia: Ver también: p1215, p1216, p1217, p1227

Atención: Por razones de compatibilidad con las versiones anteriores del firmware, al arrancar la Control Unit se sobrescribe un valor de parámetro cero en el índice 1 a 31 con el valor de parámetro en el índice 0.

Nota: La parada se detecta en los siguientes casos:

- La velocidad de giro real es inferior al umbral de p1226 y el tiempo iniciado posteriormente en p1228 ya ha transcurrido.

- La consigna de velocidad de giro es inferior al umbral de p1226 y el tiempo iniciado posteriormente en p1227 ya ha transcurrido.

Al medir la velocidad real aparece ruido eléctrico. Por ello no es posible detectar motor parado si es muy bajo el umbral de velocidad.

p1226[0...n] Detección de parada Umbral de velocidad / v_parada umbral_v

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 2701, 2704
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.20 [m/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad para la detección de parada.

Actúa en la vigilancia de valores de consigna y real.

Al frenar con DES1 o DES3, al bajar de este umbral se detecta parada.

Si está activado el mando de freno es aplicable:

Cuando se baja del umbral se inicia el mando del freno y se espera en tiempo de cierre definido en p1217. Seguidamente se suprimen los impulsos.

Si no está activado el mando de freno es aplicable:

Cuando se baja del umbral se suprimen los impulsos y el accionamiento se para de forma natural.

Dependencia: Ver también: p1215, p1216, p1217, p1227

Atención: Por razones de compatibilidad con las versiones anteriores del firmware, al arrancar la Control Unit se sobrescribe un valor de parámetro cero en el índice 1 a 31 con el valor de parámetro en el índice 0.

Nota: La parada se detecta en los siguientes casos:

- La velocidad lineal real es inferior al umbral de p1226 y el tiempo iniciado posteriormente en p1228 ya ha transcurrido.

- La consigna de velocidad lineal es inferior al umbral de p1226 y el tiempo iniciado posteriormente en p1227 ya ha transcurrido.

Al medir la velocidad real aparece ruido eléctrico. Por ello no es posible detectar motor parado si es muy bajo el umbral de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1227 Detección de parada Tiempo de vigilancia / n_parada t_vig

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2701, 2704
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	300.000 [s]	4.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para la detección de parada.

Al frenar con DES1 o DES3, tras expirar este tiempo se detecta parada una vez que la velocidad es inferior a la de consigna p1226 (ver también p1145).

Seguidamente se arranca el mando del freno, se espera el tiempo de cierre definido en p1217 y, finalmente, se suprimen los impulsos.

Dependencia: Ver también: p1215, p1216, p1217, p1226

Atención: Con p1145 > 0.0 (corrección GdR) la consigna no es igual a cero en función del valor ajustado. Por ello, esto puede originar que se supere el tiempo de vigilancia en p1227. Con un motor accionado no se produce ninguna supresión de impulsos en este caso.

Nota: La parada se detecta en los siguientes casos:

- La velocidad de giro real es inferior al umbral de p1226 y el tiempo iniciado posteriormente en p1228 ya ha transcurrido.

- La consigna de velocidad de giro es inferior al umbral de p1226 y el tiempo iniciado posteriormente en p1227 ya ha transcurrido.

Con p1227 = 300.000 s es aplicable:

La vigilancia está desconectada.

Con p1227 = 0,000 s es aplicable:

Con DES1 o DES3 y tiempo de deceleración = 0 se suprimen inmediatamente los impulsos y el motor se para de forma natural.

p1228 Supresión de impulsos Retardo / Supr imp t_retard

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2701, 2704
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	299.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta el retardo para la supresión de impulsos.

Tras DES1 o DES3 y detección de parada se espera este tiempo y, a continuación, se suprimen los impulsos.

Dependencia: Ver también: p1226, p1227

Atención: Cuando el freno de mantenimiento del motor está activado, la supresión de impulsos no tiene lugar hasta que ha transcurrido este retardo (p1228) y, a continuación, el tiempo de cierre del freno (p1217).

Nota: La parada se detecta en los siguientes casos:

- La velocidad de giro real es inferior al umbral de p1226 y el tiempo iniciado posteriormente en p1228 ya ha transcurrido.

- La consigna de velocidad de giro es inferior al umbral de p1226 y el tiempo iniciado posteriormente en p1227 ya ha transcurrido.

r1229.1...11 CO/BO: Freno de motor Palabra de estado / Freno ZSW

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para el freno del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	01	Señal de mando Abrir freno (sostenida)	Sí	No	2711
	03	Habilit. impulsos Secuenciador de freno avanzado	Sí	No	2711
	04	El freno no se abre	Sí	No	2711
	05	El freno no se cierra	Sí	No	2711
	06	Umbral de freno superado por exceso	Sí	No	2707
	07	Umbral de freno superado por defecto	Sí	No	2704
	08	Freno Tiempo de vigilancia transcurrido	Sí	No	2704
	09	Demanda Habilit impulsos falta/reg_n bloqueado	Sí	No	2707
	10	Freno Operación O Resultado	Sí	No	2707
	11	Freno Operación Y Resultado	Sí	No	2707

p1230[0...n] BI: Cortocircuito de inducido/frenado por corriente cont. Activación / ASC/DCBRK Act

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7014, 7016, 7017
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar el cortocircuito de inducido o el frenado por corriente continua.

Dependencia: Ver también: p1231, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237, r1238, r1239, p1345, p1346

Nota: Señal 1: Cortocircuito de inducido/frenado por corriente continua activado.
Señal 0: Cortocircuito de inducido/frenado por corriente continua desactivado.

p1231[0...n] Cortocircuito de inducido/frenado corriente cont. Configuración / ASC/DCBRK Config

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 7014, 7016, 7017
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	14	0

Descripción: Ajuste para activar los diferentes tipos de cortocircuito de inducido/frenado por corriente continua.

Valor:
0: Sin función
1: Cortocircuito de inducido externo con Respuesta de contactor
2: Cortocircuito de inducido externo sin respuesta de contactor
3: Protección de tensión interna
4: Cortocircuito de inducido interno/frenado por corriente continua
5: Frenado por corriente continua con DES1/DES3
14: Frenado por corriente continua bajo velocidad inicial

Dependencia: Ver también: p0300, p1230, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237, r1238, r1239, p1345, p1346

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Peligro:

Rel. a p1231 = 1, 2:

- Sólo deben usarse motores a prueba de cortocircuitos o deben usarse resistencia adecuadas para cortocircuitar el motor.

Rel. a p1231 = 3:

- Si está activada la protección de tensión interna, tras suprimir los impulsos en todos los bornes del motor está aplicada la mitad de la tensión en el circuito intermedio (sin la protección interna los bornes del motor están sin tensión) !
- Sólo deben usarse motores a prueba de cortocircuito (p0320 < p0323).
- El Motor Module debe poder soportar 1,8 veces la intensidad de cortocircuito (r0320) del motor (r0209).
- La protección de tensión interna no es interrumpible por una reacción tras fallo. Una sobreintensidad estando activa la protección de tensión interna puede causar la destrucción del Motor Module y/o el motor.
- Si el Motor Module no soporta la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 0), deberá usarse una alimentación externa de 24 V (SAI) para los componentes para asegurar el funcionamiento seguro en caso de fallo de red.
- Si el Motor Module soporta la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 1), la alimentación de 24 V para los componentes se tiene que realizar a través de un Control Supply Module para asegurar el funcionamiento seguro en caso de fallo de red.
- Si la protección de tensión interna está activa, el motor no debe accionarse externamente durante periodos prolongados (p. ej., mediante cargas vivas u otro motor acoplado).

Rel. a p1231 = 4 y motor síncrono:

- Si está activado el cortocircuito de inducido, todos los bornes del motor están sometidos a la mitad de la tensión del circuito intermedio.
- Sólo deben usarse motores a prueba de cortocircuito (p0320 < p0323).
- El Motor Module debe poder soportar 1,8 veces la intensidad de cortocircuito (r0320) del motor (r0209).

Nota:

Rel. a p1231 = 1, 2:

El cortocircuito de inducido externo sólo puede ajustarse en motores síncronos (p0300). En este caso deberá interconectarse el bit de mando BO: r1239.0 para maniobrar el contactor externo (p. ej., con una entrada digital).

El cortocircuito de inducido externo no puede ajustarse como reacción a fallo. Se puede activar mediante la entrada de binector p1230. Además, se activa siempre en caso de supresión de impulsos.

Rel. a p1231 = 3:

La protección interna de tensión (por cortocircuitado del inducido interno) sólo puede ajustarse en motores síncronos (p0300) y Motor Modules Booksize o Chassis. Además, para los Motor Modules tipo Blocksize, tampoco deberá estar activa la funcionalidad Safety Integrated (es decir, p9501 = 0 y p9601 = 0). La protección interna de tensión evita que, si no hay capacidad de regeneración a la red, la FEM de un motor funcionando con debilitamiento de campo cargue los condensadores del circuito intermedio. El Motor Module debe admitir esta función (r0192.9 = 1).

a) Si el Motor Module no admite el cortocircuito de inducido interno independiente (r0192.10 = 0), el cortocircuito de inducido se activa en cuanto se cumple el criterio de activación (ver abajo):

b) Si el Motor Module admite la protección interna e independiente de tensión (r0192.10 = 1), decide independientemente y en función de la tensión en circuito intermedio la activación del cortocircuito. En ese caso se mantiene la protección incluso si se ha interrumpido la conexión DRIVE-CLiQ entre Control Unit y Motor Module. Si se rebasa la tensión del circuito intermedio de 800 V, se activa el cortocircuito. Si la tensión en circuito intermedio cae por debajo de los 450 V, el cortocircuito vuelve a anularse. Ello garantiza que se mantenga la tensión de entrada necesaria para el Control Supply Module.

Para los equipos Chassis es aplicable:

El valor para los límites de tensión se calcula en función de la clase de tensión a partir de un dato EEPROM de la etapa de potencia correspondiente y un factor.

Rel. a p1231 = 4:

La función se activa en cuanto se cumple el criterio de activación.

- La función se puede sustituir por DES2.

a) Para motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx) se activa el cortocircuito de inducido interno.

- El Motor Module debe admitir esta función (r0192.9 = 1).

b) Para motores asíncronos (p0300 = 1xx) se activa el frenado por corriente continua.

Criterio de activación (se cumple uno de los criterios siguientes):

- Entrada de binector p1230 = señal 1 (activación del frenado por corriente continua).
- El accionamiento no está en el estado "S4: Servicio" o S5x (ver esquema de funciones 2610).
- Falta la habilitación interna de impulsos (r0046.19 = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rel. a p1231 = 5:

El frenado por corriente continua sólo se puede ajustar en motores asíncronos.

Cuando se recibe una orden DES1 o DES3, se activa el frenado por corriente continua. La entrada de binector p1230 no tiene efecto. Si la velocidad de giro del accionamiento se sigue situando por encima del umbral p1234, primero decelera hasta este umbral, se desmagnetiza (ver p0347) y a continuación pasa al frenado por corriente continua durante el periodo p1233. Después se desconecta. Si la velocidad de giro del accionamiento en DES1/DES3 es inferior a p1234, se desmagnetiza inmediatamente y pasa al frenado por corriente continua. Una anulación prematura de la orden DES1 provoca el cambio al funcionamiento normal.

Sigue siendo posible el frenado por corriente continua mediante reacción a fallo.

Rel. a p1231 = 14:

El frenado por corriente continua sólo se puede ajustar en motores asíncronos.

El frenado por corriente continua se dispara si durante el funcionamiento en la entrada de binector p1230 se aplica la señal 1 y la velocidad de giro actual es inferior a la velocidad de giro inicial p1234 (es necesario que el accionamiento haya girado previamente por encima de p1234 más histéresis). En tal caso, tras una desmagnetización previa (ver p0347) se fuerza la intensidad de freno p1232 durante el tiempo ajustado en p1233 y a continuación pasa de nuevo al funcionamiento normal. Durante el régimen de frenado, la orden para el frenado por corriente continua se puede anular. Si se ha excedido la duración p1233, el frenado por corriente continua se bloquea y pasa al funcionamiento normal.

Con DES1 y DES3 solo se efectúa el frenado por corriente continua si en la entrada de binector p1230 se aplica la señal 1.

Sigue siendo posible el frenado por corriente continua mediante reacción a fallo.

Rel. a p1231 = 3, 4, 5, 14:

El valor sólo se puede cambiar a valores diferentes de 3, 4, 5 ó 14 si p0491 es diferente de 4 y p2101 diferente de 6 (cortocircuitado del inducido/frenado por corriente continua no ajustado).

Nota:

ASC: Armature Short-Circuit (cortocircuito de inducido)

CSM: Control Supply Module

DCBRK: DC Brake (frenado por corriente continua)

IVP: Internal Voltage Protection (protección interna de tensión)

SAI: Sistema de alimentación ininterrumpida (UPS)

p1232[0...n] Frenado por corriente continua Intensidad freno / DCBRK I_freno

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 7017
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad del freno para el frenado por corriente continua

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1233, p1234, r1239, p1345, p1346

Nota: La modificación de la intensidad del freno por corriente continua surte efecto la siguiente vez que se conecta dicho freno.

El valor para p1232 se especifica como valor eficaz en el sistema trifásico. La magnitud de la intensidad de frenado es idéntica a una intensidad de salida igualmente alta con la frecuencia cero (ver r0067, r0068, p0640). La intensidad del freno se limita internamente a r0067.

p1232[0...n] Frenado por corriente continua Intensidad freno / DCBRK I_freno

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 7017
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad del freno para el frenado por corriente continua

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1233, p1234, r1239, p1345, p1346

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La modificación de la intensidad del freno por corriente continua surte efecto la siguiente vez que se conecta dicho freno.

El valor para p1232 se especifica como valor eficaz en el sistema trifásico. La magnitud de la intensidad de frenado es idéntica a una intensidad de salida igualmente alta con la frecuencia cero (ver r0067, r0068, p0640). La intensidad del freno se limita internamente a r0067.

Para el regulador de intensidad se utilizan los ajustes de los parámetros p1345 y p1346 (regulador limitación I_máx).

p1233[0...n] Frenado por corriente continua Duración / DCBRK Duración

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 7017
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [s]	**Máx.** 3600.0 [s]	**Ajuste de fábrica** 1.0 [s]

Descripción: Ajusta la duración del frenado por corriente continua (como reacción a fallo).

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1232, p1234, r1239

Nota: La duración ajustada también actúa en caso de que el frenado por corriente continua se parametrice como reacción a fallo.

En el caso de que haya un encóder, el frenado por corriente continua termina tan pronto como el accionamiento baja del umbral de parada (p1226).

p1234[0...n] Frenado por corriente continua Velocidad de giro inicial / DCBRK n_inic

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 7017
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro inicial para el frenado por corriente continua.

El frenado por corriente continua se activa cuando la velocidad de giro real baja de este valor.

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1232, p1233, r1239

Precaución: Si en el modo regulado con encóder se produce un fallo de encóder, el accionamiento ya no podrá frenarse de forma regulada hasta la velocidad de giro inicial p1234. En este caso, el frenado por corriente continua se activa de inmediato e impone la intensidad de freno p1232 durante el frenado p1233 tras la desmagnetización. La intensidad de freno y su duración deben dimensionarse suficientemente en este caso para poder frenar el accionamiento hasta la parada.

Al operar con encóder no se debe ajustar un valor de velocidad de giro demasiado pequeño para que el movimiento de vaivén causado por el flujo restante/remanencia del motor no provoque de nuevo la desactivación del frenado por corriente continua.

p1234[0...n] Frenado por corriente continua Velocidad lineal inicial / DCBRK v_inic

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 7017
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal inicial para el frenado por corriente continua.

El frenado por corriente continua se activa cuando la velocidad lineal real baja de este valor.

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1232, p1233, r1239

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Si en el modo regulado con encóder se produce un fallo de encóder, el accionamiento ya no podrá frenarse de forma regulada hasta la velocidad de giro inicial p1234. En este caso, el frenado por corriente continua se activa de inmediato e impone la intensidad de freno p1232 durante el frenado p1233 tras la desmagnetización. La intensidad de freno y su duración deben dimensionarse suficientemente en este caso para poder frenar el accionamiento hasta la parada.

Al operar con encóder no se debe ajustar un valor de velocidad de giro demasiado pequeño para que el movimiento de vaivén causado por el flujo restante/remanencia del motor no provoque de nuevo la desactivación del frenado por corriente continua.

p1234[0...n] Frenado por corriente continua Velocidad de giro inicial / DCBRK n_inic

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 7017
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	40000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro inicial para el frenado por corriente continua.

El frenado por corriente continua se activa cuando la velocidad de giro real baja de este valor.

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1232, p1233, r1239

Precaución: Si en el modo regulado con encóder se produce un fallo de encóder, el accionamiento ya no podrá frenarse de forma regulada hasta la velocidad de giro inicial p1234. En este caso, el frenado por corriente continua se activa de inmediato e impone la intensidad de freno p1232 durante el frenado p1233 tras la desmagnetización. La intensidad de freno y su duración deben dimensionarse suficientemente en este caso para poder frenar el accionamiento hasta la parada.

Al operar con encóder no se debe ajustar un valor de velocidad de giro demasiado pequeño para que el movimiento de vaivén causado por el flujo restante/remanencia del motor no provoque de nuevo la desactivación del frenado por corriente continua.

p1235[0...n] BI: Cortocircuito de inducido externo Respuesta de contactor / ASC ext Resp

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta del contactor en caso de cortocircuito de inducido externo.

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1236, p1237, r1239

Atención: Para que la habilitación de impulsos no tenga lugar con contactor cerrado, la respuesta del contactor al abrir deberá estar adecuadamente retardada.

Nota: Señal 1: El contactor está cerrado.

Señal 0: El contactor está abierto.

p1236[0...n] Cortocircuito inducido externo Resp. contactor Tiempo vigilancia / ASC ext t_vig

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	1000 [ms]	200 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia de la respuesta del contactor en caso de circuito de cortocircuito de inducido externo.

Si está parametrizada la respuesta del contactor (p1235), la correspondiente señal de respuesta (r1239.1) debe llegar, después de abrir o cerrar el contactor, dentro de este tiempo de vigilancia.

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1235, p1237, r1239

Ver también: A07904, F07905

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1237[0...n] Cortocircuito de inducido externo Tiempo de espera el abrir / ASC ext t_esp

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	1000 [ms]	200 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de espera al abrir el contactor del circuito de cortocircuito de inducido externo.

Si no está ajustada ninguna respuesta del contactor (p1235), entonces se deja transcurrir este tiempo antes de activar los impulsos.

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1235, p1236, r1239

Atención: Este tiempo de espera debe ser lo suficientemente largo para que estén abiertos con seguridad los contactos del contactor antes de que se activen los impulsos. El tiempo de espera debe ser mayor que el tempo de reacción del condensador. Un tiempo de espera demasiado corto puede dañar el Motor Module.

r1238 CO: Cortocircuito de inducido externo Estado / Estado EASC

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2610
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	6	-

Descripción: Visualiza el estado del cortocircuito de inducido externo.

Valor:
- 0: Desconectado
- 1: Listo
- 2: Activo
- 3: Activo - respuesta "cerrado" Ok
- 4: Activo - Falta respuesta "cerrado"
- 5: Consulta para anular el cortocircuito de inducido
- 6: Activo, falta respuesta "abierto"

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1235, p1236, p1237, r1239

Ver también: A07904, F07905

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Criterio de activación (se cumple uno de los criterios siguientes):
- La señal en BI: p1230 (Cortocircuito de inducido Activación) es 0.
- El accionamiento no está en el estado "S4: Servicio" o S5x (ver esquema de funciones 2610).
- Falta la habilitación interna de impulsos (r0046.19 = 0).

Rel. al estado "Desconectado" (r1238 = 0):
- El cortocircuito de inducido puede activarse ajustando p1231 = 1.

Rel. al estado "Listo" (r1238 = 1):
- Tan pronto como se cumpla el criterio de activación se pasa al estado "Activo" (r1238 = 2).

Rel. al estado "Activo" (r1238 = 2), "Activo - respuesta "cerrado" Ok" (r1238 = 3), "Activo - falta respuesta "cerrado"" (r1238 = 4):
- La señal de mando para cerrar el contactor r1239.0 se pone a "1" (cerrado) y se suprimen los impulsos.
- Si no está conectada ninguna respuesta de contactor (BI: p1235 = señal 0), se pasa inmediatamente al estado 3.
- Si está interconectada la respuesta del contactor, se pasa al estado 3 cuando la señal de respuesta en BI:p1235 pasa a "1" (cerrado) dentro del tiempo de vigilancia (p1236).
- De lo contrario se pasa al estado 4.

Rel. al estado "Consulta para anular el cortocircuito de inducido" (r1238 = 5):
- El criterio de activación ya no se cumple. Se intenta anular de nuevo el cortocircuito de inducido.
- La señal de mando para cerrar el contactor r1239.0 se pone a "0" (abierto) y los impulsos permanecen suprimidos.
- Si no está conectada ninguna respuesta de contactor (BI: p1235 = señal 0), se espera a que transcurra el tiempo de espera (p1237) antes de pasar al estado 1.
- Si está interconectada una respuesta del contactor, se espera hasta que la señal en BI:p1235 pase a "0" (abierto), hasta que se pase al estado 1. Si esto no ocurre dentro del tiempo de vigilancia (p1236), se pasa el estado 6.

Rel. al estado "Activo Falta respuesta "abierto"" (r1238 = 6):
- Para salir de esta situación anómala debe anularse el cortocircuito de inducido externo (p1231 = 0).

r1239.0...13 CO/BO: Cortocircuito inducido/frenado corriente cont. Palabra estado / ASC/DCBRK ZSW

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para cortocircuito de inducido.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Cortocircuito de inducido externo	Activo	Inactivo	-
01	Cortocircuito de inducido externo Respuesta de contactor	Cerrado	Abierto	-
02	Cortocircuito de inducido externo listo	Sí	No	-
03	Cortocircuito de inducido externo con Respuesta de contactor	Sí	No	-
04	Cortocircuito de inducido interno	Activo	Inactivo	-
05	Cortocircuito de inducido interno Respuesta de etapa de potencia	Activo	Inactivo	-
06	Cortocircuito de inducido interno listo	Sí	No	-
08	Frenado por corriente continua activo	Sí	No	7017
10	Frenado por corriente continua listo	Sí	No	7017
11	Cortocircuito inducido/frenado corriente continua seleccionado	Sí	No	-
12	Selección frenado por corriente continua bloqueada internamente	Sí	No	-
13	Frenado por corriente continua con DES1/DES3	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1230, p1231, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Cortocircuito de inducido externo (bit 0 ... 3):

Rel. a bit 00:

Con esta señal se cortocircuita el motor a través de un circuito de contactores externo. Para ello es necesario interconectar esta BO: p1239.0 p. ej. con una entrada digital.

Rel. a bit 01:

Esta señal señaliza el estado del contactor para maniobrar el cortocircuito de inducido. Para ello es necesario interconectar la BI: p1235 con una entrada digital.

Rel. a bit 02:

El cortocircuito de inducido externo está listo y se activa tan pronto como se cumpla el criterio correspondiente.

Rel. a bit 03:

1: Se ha parametrizado en BI: p1235 una respuesta del contactor externo.

Protección interna de tensión/cortocircuito de inducido interno (bit 4 ... 6):

Rel. a bit 04:

a) Se ha seleccionado la protección interna de tensión (p1231 = 3) y el Motor Module no admite la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 0).

La Control Unit da al Motor Module la orden de cortocircuitar el motor a través de los semiconductores de potencia.

b) Se ha seleccionado la protección interna de tensión (p1231 = 3) y el Motor Module admite la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 1).

El Motor Module decide por sí mismo si activa el cortocircuito de inducido. Se aplica: r1239.4 = r1239.5.

c) Se ha seleccionado el cortocircuito de inducido interno (p1231 = 4).

La Control Unit da al Motor Module la orden de cortocircuitar el motor a través de los semiconductores de potencia.

Rel. a bit 05:

El Motor Module señaliza que el motor está cortocircuitado a través de sus semiconductores de potencia.

Rel. a bit 06:

a) Se ha seleccionado la protección interna de tensión (p1231 = 3) y el Motor Module no admite la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 0).

La protección de tensión interna está lista y se activa tan pronto como se cumpla el criterio correspondiente.

b) Se ha seleccionado la protección interna de tensión (p1231 = 3) y el Motor Module admite la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 1).

La protección de tensión interna está lista y el Motor Module decide independientemente y en función de la tensión en circuito intermedio si se activa el cortocircuito. En ese caso se mantiene la protección incluso si se ha interrumpido la conexión DRIVE-CLiQ entre Control Unit y Motor Module. Si la tensión en circuito intermedio supera los 800 V, se activa el cortocircuito. Si la tensión en circuito intermedio cae por debajo de los 450 V, el cortocircuito vuelve a anularse.

c) Se ha seleccionado el cortocircuito de inducido interno (p1231 = 4).

El cortocircuito de inducido interno está listo y se activa nada más cumplirse el criterio correspondiente.

Criterio de activación (se cumple uno de los criterios siguientes):

- La señal en BI: p1230 (Cortocircuito de inducido Activación) es 1.
- El accionamiento no está en el estado "S4: Servicio" o S5x (ver esquema de funciones 2610).
- Falta la habilitación interna de impulsos (r0046.19 = 0).

Rel. a bits 12, 13:

Sólo activo con p1231 = 14.

p1240[0...n] Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración / Reg_Vdc Config

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3082, 5650
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	9	0

Descripción: Ajusta la configuración del regulador o de la vigilancia para la tensión en el circuito intermedio (Vdc).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Bloquear reg. Vdc
1: Habilitar reg de Vdc_máx
2: Habilitar reg. de Vdc_min (respaldo cinético)
3: Habilitar reg .de Vdc_min y reg .de Vdc_máx
4: Activar vigilancia de Vdc_máx
5: Activar vigilancia de Vdc_mín
6: Activar vigilancia de Vdc_mín y vig. de Vdc_máx
7: Habilitar regulador de Vdc_máx sin aceleración
8: Habilitar regulador de Vdc_mín sin frenado
9: Habilitar regulador de Vdc_mín y Vdc_máx sin frenado/aceleración

Dependencia: Ver también: p1244, p1248, p1250, p1532

Atención: Durante algunos pasos de la medida en giro (p1960 = 1), el regulador de Vdc_mín y/o Vdc_máx se desconecta.

Nota: p1240 = 1, 3:

Al alcanzarse el umbral superior de la tensión en el circuito intermedio (p1244) es aplicable:

- El regulador de Vdc_max limita la energía realimentada para mantener, al frenar, la tensión en el circuito intermedio por debajo de su valor máximo.

- Cuando otros accionamientos realimentan al circuito intermedio el regulador de Vdc_max provoca la aceleración del motor.

p1240 = 2, 3:

Al alcanzarse el umbral inferior de la tensión en el circuito intermedio (p1248) es aplicable:

- El regulador de Vdc_min limita la energía tomada del circuito intermedio para, al acelerar, mantener la tensión es éste por encima de su valor mínimo.

- Frenado del motor para usar su energía cinética para respaldar el circuito intermedio.

p1240 = 4, 5, 6:

Cuando se alcanza el umbral ajustado en p1244 o p1248 la vigilancia del circuito intermedio dispara un fallo con una reacción, reduciendo así otros efectos negativos sobre la tensión en el circuito intermedio.

p1240 = 7, 9:

Como para p1240 = 1, 3. Sin embargo, se impide la aceleración del motor por medio de la realimentación de otros accionamientos. El límite de par inferior efectivo no puede ser mayor que el offset del límite de par (p1532).

p1240 = 8, 9:

Como para p1240 = 2, 3. Sin embargo, se impide el frenado del motor por medio de la caída de la tensión del circuito intermedio. El límite de par superior efectivo no puede ser menor que el offset del límite de par (p1532).

p1240[0...n] Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración / Reg_Vdc Config

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6220
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	6	1

Descripción: Ajusta la configuración del regulador de la tensión en el circuito intermedio (regulador de Vdc) en el modo Regulación (control en lazo cerrado).

Valor:
0: Bloquear reg. Vdc
1: Habilitar reg de Vdc_máx
2: Habilitar reg. de Vdc_min (respaldo cinético)
3: Habilitar reg .de Vdc_min y reg .de Vdc_máx
4: Activar vigilancia de Vdc_máx
5: Activar vigilancia de Vdc_mín
6: Activar vigilancia de Vdc_mín y vig. de Vdc_máx

Dependencia: Ver también: p1245

Ver también: A07400, A07401, A07402, F07403, F07404, F07405, F07406

Atención: Un valor excesivo en p1245 puede afectar negativamente el funcionamiento normal del accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: p1240 = 1, 3:

Al alcanzar el límite de tensión en circuito intermedio especificado para el Motor Module es aplicable:

- El regulador de Vdc_max limita la energía realimentada para mantener, al frenar, la tensión en el circuito intermedio por debajo de su valor máximo.

- Se elevan automáticamente los tiempos de deceleración.

p1240 = 2, 3:

Al alcanzarse el nivel de conexión del regulador de Vdc_min (p1245) es aplicable:

- El regulador de Vdc_min limita la energía tomada del circuito intermedio para, al acelerar, mantener la tensión es éste por encima de su valor mínimo.

- Frenado del motor para usar su energía cinética para respaldar el circuito intermedio.

p1240 = 4, 5, 6:

Cuando se alcanza el umbral ajustado en r1242 ó r1246, la vigilancia de la tensión del circuito intermedio activa un fallo (F07403 o bien F07404) con una reacción y reduce así otros efectos negativos sobre la tensión en el circuito intermedio.

r1242 Regulador de Vdc_mín Umbral de conexión / Vdc_máx nivel_con

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6220
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el nivel de conexión para el regulador de Vdc_máx

Si p1254 = 0 (detección automática del nivel de conexión = Des), es aplicable:

Equipo AC/AC: r1242 = 1.15 * raíz(2) * V_red = 1.15 * raíz(2) * p0210 (tensión de conexión)

Equipo DC/AC: r1242 = 1.15 * Udc = 1.15 * p0210 (tensión de conexión)

Si p1254 = 1 (detección automática del nivel de conexión = Con), es aplicable:

r1242 = Vdc_max - 50.0 V (Vdc_max: Umbral de sobretensión de la etapa de potencia)

Nota: El regulador de Vdc_máx no vuelve a desconectarse hasta que la tensión del circuito intermedio baje del umbral 0,95 * p1242 y la salida del regulador sea cero.

p1243[0...n] Regulador de Vdc_máx Factor de dinámica / Vdc_max factor_din

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6220
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1 [%]	**Máx.** 10000 [%]	**Ajuste de fábrica** 100 [%]

Descripción: Ajusta el factor dinámico para el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador de Vdc_max).

100 % significa que p1250, p1251 y p1252 (ganancia, tiempo de acción integral y tiempo de acción derivada) se utilizan conforme a sus ajustes básicos, basados en una optimización teórica del regulador.

Si fuera necesaria una optimización posterior, se puede realizar a través del factor dinámico. En este caso, p1250, p1251, p1252 se ponderan con el factor dinámico p1243.

Si hay varios módulos conectados al circuito intermedio, entonces deberá aumentarse el factor dinámico de acuerdo a la relación entre las capacidades adicionales y la capacidad el módulo considerado.

Nota: El preajuste del factor dinámico se realiza en base a las etapas de potencia conectadas al bus DRIVE-CLiQ. Se parte del supuesto de que las etapas de potencia conectadas a través de DRIVE-CLiQ están también conectadas eléctricamente al circuito intermedio. De no ser así es necesario optimizar manualmente el factor dinámico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1244[0...n] Tensión circuito intermedio Umbral sup. / Umbral Vdc sup.

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5650
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	165 [V]	1200 [V]	750 [V]

Descripción: Ajusta el umbral superior para la tensión en el circuito intermedio.
Con p1240 = 1, 3, 7, 9 este umbral se usa como consigna de limitación para el regulador de Vdc_máx.
Con p1240 = 4, 6 se emite un fallo si se presenta una tensión en circuito intermedio superior a dicho umbral.

Dependencia: Ver también: p1240, p1248, p1250

Nota: Con p1244 < 1.07 * "Tensión en circuito intermedio parametrizada" se rechaza la entrada de los valores.
Con p0204.0 = 1 rige:
"Tensión en circuito intermedio parametrizada" = p0210
Con p0204.0 = 0 rige:
"Tensión en circuito intermedio parametrizada" = p0210 * 1.4142

p1245[0...n] Reg. de Vdc_min Umbral de conexión (respaldo cinético) / Vdc_min nivel_con

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	65 [%]	150 [%]	76 [%]

Descripción: Ajusta el nivel de conexión para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).
El valor resulta de lo que sigue:
Equipo AC/AC: r1246[V] = p1245[%] * raíz(2) * p0210
Equipo DC/AC: r1246[V] = p1245[%] * p0210

Dependencia: Ver también: p0210

Advertencia: Un valor excesivo puede afectar negativamente el funcionamiento normal del accionamiento. Los valores hasta un 150% están previstos para los modos de operación p1240 = 5, 6.

Nota: Para SINAMICS GM/SM es aplicable:
Valor mínimo = 0.75, valor máximo = 0.90

r1246 Reg. de Vdc_min Umbral de conexión (respaldo cinético) / Vdc_min nivel_con

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6220
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza el nivel de conexión para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).

Nota: El regulador Vdc_mín no vuelve a desconectarse hasta que la tensión en circuito intermedio supere el umbral 1,05 * p1246 y la salida del regulador sea cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1247[0...n] Reg. de Vdc_mín Factor de dinámica (respaldo cinético) / Vdc_min factor_din

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6220
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1 [%]	10000 [%]	100 [%]

Descripción: Ajusta el factor de dinámica para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).

100 % significa que p1250, p1251 y p1252 (ganancia, tiempo de acción integral y tiempo de acción derivada) se utilizan conforme a sus ajustes básicos, basados en una optimización teórica del regulador.

Si fuera necesaria una optimización posterior, se puede realizar a través del factor dinámico. En este caso, p1250, p1251, p1252 se ponderan con el factor dinámico p1247.

Si hay varios módulos conectados al circuito intermedio, entonces deberá aumentarse el factor dinámico de acuerdo a la relación entre las capacidades adicionales y la capacidad el módulo considerado.

p1248[0...n] Tensión en circuito intermedio Umbral inf. / Umbral Vdc inf.

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5650
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	100 [V]	1000 [V]	450 [V]

Descripción: Ajusta el umbral inferior para la tensión en el circuito intermedio.

Con p1240 = 2, 3, 8, 9 este umbral se usa como consigna de limitación para el regulador de Vdc_mín.

Con p1240 = 5, 6 se emite un fallo si se presenta una tensión en circuito intermedio inferior a dicho umbral.

Dependencia: Ver también: p1240, p1244, p1250

Nota: Con p1248 > 0.93 * "Tensión en circuito intermedio parametrizada" se rechaza la entrada de los valores.

Con p0204.0 = 1 rige:

"Tensión en circuito intermedio parametrizada" = p0210

Con p0204.0 = 0 rige:

"Tensión en circuito intermedio parametrizada" = p0210 * 1.4142

p1249[0...n] Regulador de Vdc_máx Umbral de velocidad de giro / Vdc_máx umbral_n

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	10.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral inferior de velocidad de giro para el regulador de Vdc_máx. En caso de no alcanzarse, se desconecta la regulación de Vdc_máx y se regula la velocidad de giro mediante el generador de rampa.

Nota: Con el aumento del umbral de la velocidad de giro y el Ajusta el tiempo de redondeo final (p1131) puede evitarse un giro del accionamiento en la dirección contraria en caso de proceso de frenado rápido en el que estuviera activa la corrección del generador de rampa. Esto se soporta mediante un ajuste dinámico del regulador de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1250[0...n] Regulador de Vdc Ganancia proporcional / Reg_Vdc Kp

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5650
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 19_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [A/V]	**Máx.** 10.00 [A/V]	**Ajuste de fábrica** 1.00 [A/V]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc_mín, regulador Vdc_máx).

Dependencia: Ver también: p1240, p1244, p1248

p1250[0...n] Regulador de Vdc Ganancia proporcional / Reg_Vdc Kp

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 1.00

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc_mín, regulador Vdc_máx).

Dependencia: La ganancia proporcional activa se obtiene considerando p1243 (factor dinámico del regulador de Vdc_max).

Nota: La ganancia es proporcional a la capacidad del circuito intermedio. Este parámetro está predeterminado a un valor que casa óptimamente con la capacidad de cada Motor Module. Las capacidades de las restantes etapas de potencia conectadas al circuito intermedio pueden considerarse con ayuda del factor dinámico (p1247 ó p1243).

p1251[0...n] Reg. Vdc Tiempo acción integral / Reg_Vdc Tn

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6220
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral para el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc_mín, regulador Vdc_máx).

Dependencia: El tiempo de acción integral se obtiene considerando p1243 (factor dinámico del regulador de Vdc_max).

Nota: En accionamiento monoeje no se precisa por regla general un tiempo de acción integral. En cambio, en accionamientos multieje el tiempo de acción integral puede usarse para intentar corregir los efectos perturbadores de los otros ejes.

p1251 = 0: La acción integral está desactivada.

p1252[0...n] Reg. Vdc Tiempo acción derivada / Reg_Vdc t_a_deriv

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6220
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 1000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de acción derivada para el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc_mín, regulador Vdc_máx).

Dependencia: El tiempo de acción derivada activa se obtiene considerando p1243 (factor dinámico del regulador de Vdc_max).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1254 Regulador de Vdc_máx Detección automática de nivel CON / Vdc_max D.NivelCon

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	1

Descripción: Activa / desactiva el registro automático del nivel de conexión para el regulador de Vdc-máx

Valor:
0: Registro automático bloqueado
1: Registro automático desbloqueado

p1255[0...n] Umbral de tiempo del regulador de Vdc_mín / Vdc_min umbral_t

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [s]	10000.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta el umbral de tiempo para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).
Si se rebasa por exceso se dispara un aviso de fallo que puede parametrizarse a la reacción deseada.
Requisito: p1256 = 1

Dependencia: Ver también: F07406

Atención: Si se parametriza un umbral de tiempo, también debe activarse el regulador Vdc_máx (p1240 = 3), de forma que el accionamiento se desconecte sin sobretensión al salir de la regulación Vdc_mín, debido al rebase de tiempo y con la reacción a fallo DES3. También es posible aumentar el tiempo de deceleración para DES3, p1135.

p1256[0...n] Reg. de Vdc_mín Reacción (respaldo cinético) / Vdc_min Reacción

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajusta la reacción para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).

Valor:
0: Respaldar Vdc hasta subtensión, n<p1257 -> F07405
1: Respal Vdc hasta subtens, n<p1257 -> F07405, t>p1255 -> F07406

Dependencia: Ver también: F07405, F07406

p1257[0...n] Umbral de velocidad de giro del regulador de Vdc_mín / Vdc_min umbral_n

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	50.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad para el regulador de Vdc_mín (respaldo cinético).
Si se rebasa por defecto se dispara un aviso de fallo que puede parametrizarse a la reacción deseada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1258 CO: Reg. Vdc Salida / Reg_Vdc Salida

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6220
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la salida actual del regulador de Vdc (regulador de tensión en el circuito intermedio).

Nota: El límite de potencia en régimen generador p1531 sirve para el control anticipativo del regulador Vdc_máx en regulación vectorial. Cuanto menor sea el límite de potencia ajustado, menores serán las señales de corrección de regulador cuando se alcance el límite de tensión.

p1260 Bypass Configuración / Bypass Config

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajusta la configuración de la función Bypass.

Valor:
0: Bypass desactiv.
1: Bypass con sincronización y solape
2: Bypass con sincronización sin solape
3: Bypass sin sincronización

Nota: Si está elegida la función "Bypass" (p1260 > 0), al rearrancar la etapa de potencia tras POWER OFF se evalúa el estado del interruptor de bypass. Esto permite pasar tras el arranque directamente al modo de bypass. Esto es sólo posible con p1267 = 1 (bypass mediante señal de mando) y si la orden de mando permanece tras el arranque (p1266). Esta función tiene mayor prioridad que la del rearranque automático (p1210).

La función "Bypass" sólo puede desconectarse de nuevo (p1260 = 0) si el bypass no está activo o presenta un fallo.

Para bypass con sincronización debe activarse la función correspondiente en p3800.

r1261.0...9 CO/BO: Bypass Palabra de mando/estado / Bypass STW / ZSW

VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señales de mando y respuesta del interruptor de bypass.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Orden interruptor motor - accionamiento	Cerrar	Abrir	-
01	Orden interruptor motor - red	Cerrar	Abrir	-
02	Sincronización solicitada	Sí	No	-
03	Staging Estado	Activo	no activo	-
05	Respuesta interruptor motor - accionamiento	Cerrado	Abierta	-
06	Respuesta interruptor motor - red	Cerrado	Abierta	-
07	Orden bypass (de p1266)	Sí	No	-
08	Respuesta Sincronización terminada (de p1268)	Sí	No	-
09	Staging solicitado (de p2369)	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p2369

Nota: Los bits de mando 0 y 1 deben interconectarse a salidas de señal a través de las que se mandarán los interruptores situados en los cables de salida a los motores. Éstos se dimensionarán para maniobrar bajo carga.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1262[0...n] Bypass t muerto / Bypass t_mue

VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 20.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo muerto para bypass no sincronizado.

Nota: Con este parámetro se define el tiempo de conmutación de los contactores. No deberá ser inferior al tiempo de desmagnetización del motor (p0347).

El tiempo de conmutación total para el bypass se obtiene de la suma de p1262 y el tiempo de desconexión del interruptor correspondiente (p1274[x]).

p1263 Debypass retardo / Debypass t_ret

VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 300.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [s]

Descripción: Ajusta el retardo al reconectar a operación con convertidor en caso de bypass no sincronizado.

p1264 Bypass Retardo / Bypass t_ret

VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 300.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [s]

Descripción: Ajusta el retardo al conectar a alimentación por red en caso de bypass no sincronizado.

p1265 Bypass Umbral de velocidad de giro / Bypass umbral_n

VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 1480.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para la activación del bypass.

Nota: Si se ajusta p1260 = 3 y p1267.1 = 1, al alcanzarse esta velocidad de giro se activa automáticamente el bypass.

p1266 BI: Bypass Orden de mando / Bypass Orden

VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden de mando de bypass.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1267 Bypass Fuente de conmutación Configuración / Fuen_conm Config

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la causa que deba activar el bypass.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bypass por señal (BI: p1266)	Sí	No	-
01	Bypass por alcance del umbral de velocidad	Sí	No	-

Nota: El parámetro sólo tiene efecto en bypass no sincronizado.

p1267.0 = 1:

El bypass se activa seteando una señal binaria. Si se resetea la orden, una vez transcurrido el retardo de debypass (p1263) se conmuta de nuevo a la operación con etapa de potencia.

p1267.1 = 1:

Al alcanzarse el umbral de velocidad ajustado en p1265 se conecta el bypass. Sólo se vuelve al estado anterior cuando la velocidad baja de nuevo del valor umbral.

p1268 BI: Bypass Respuesta Sincronización terminada / RE sincr termin

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	3819.2

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Sincronización terminada" en la función Bypass.

Dependencia: Ver también: r3819

p1269[0...1] BI: Bypass Interruptor Respuesta / Bypass Resp

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta de los interruptores de bypass.

Índice:
[0] = Interruptor motor/accionamiento
[1] = Interruptor motor/red

Nota: En caso de interruptores sin respuesta, debe interconectarse el correspondiente bit de mando como fuente de señal:

BI: p1269[0] = r1261.0

BI: p1269[1] = r1261.1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1272 Modo Simulación / Modo Simulación

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: En el modo de simulación pueden operar la regulación o el control por U/f sin que tenga que estar conectado el motor.

El modo de simulación sirve para probar la etapa de potencia. A pesar de que falta la tensión del circuito intermedio se concede habilitación de impulsos al conectar. Se prescinde de la precarga del circuito intermedio y se anula la detección de subtensión.

Es posible regular la velocidad con encóder si se usa la consigna de par (r0079) para operar un segundo accionamiento en régimen de regulación de par.

Valor:
0: Des
1: Con

Dependencia: En el modo Simulación está desactivadas las funciones siguientes:

- Identificación de datos del motor
- Identificación de datos del motor en giro sin encóder
- Identificación de posición polar

En control por U/f y regulación vectorial sin encóder no se realiza rearranque al vuelo (ver p1200).

Ver también: r0192, p1900, p1910, p1960, p1990

Ver también: A07825, F07826

Atención: En el modo de simulación, se ajusta la salida de binector r0863.1 = 1. Por tanto, antes de la conexión del modo de simulación debe comprobarse si esta señal permite conectar otros equipos. Dado el caso, debe deshacerse temporalmente la correspondiente interconexión BICO.

Nota: El modo de simulación sólo es posible con una tensión en el circuito intermedio inferior a 40 V. Para poder calcular la regulación, la tensión en circuito intermedio indicada (r0026, r0070) se pone a la tensión en circuito intermedio nominal (ver p0210). Están desactivadas la regulación de intensidad y el modelo de motor, al igual que la regulación de velocidad en el modo sin encóder.

El parámetro no se resetea automáticamente en caso de avisos de fallo. La función no está implementada para SINAMICS GM.

p1274[0...1] Bypass Interruptor Tiempo de vigilancia / Interr t_vigil

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	5000 [ms]	1000 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para los interruptores de bypass.

Índice:
[0] = Interruptor motor/accionamiento
[1] = Interruptor motor/red

Nota: Con p1274 = 0 está desactivada la vigilancia.

El tiempo de conmutación para el bypass (p1262) se prolonga el valor de este parámetro.

p1275 Freno de motor Palabra de mando / Freno STW

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la palabra de mando para el freno del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Inversión BI: 1219[0]	Sí	No	2707
01	Inversión BI: 1219[1]	Sí	No	2707
02	Inversión BI: 1224[0]	Sí	No	2704
03	Inversión BI: 1224[1]	Sí	No	2704
05	Freno con respuesta	Sí	No	2711

p1276 Freno de motor Detección de parada Puenteo (bypass) / Freno Parada Puen

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2704
Grupo Parám.: Funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.000 [s]	300.000 [s]	300.000 [s]

Descripción:
Ajusta el retardo para cerrar el freno con motor parado.
Tras expirar esta temporización, y si está presente "Cerrar freno con motor parado" o DES1 / DES3, se cierra el freno y se suprimen los impulsos.
Con p1276 = 300.000 s se desactiva el temporizador, es decir, la salida del temporizador es siempre cero.

p1277 Freno de motor Retardo Umbral de freno superado por exceso / Umbral soprepas.

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2707
Grupo Parám.: Funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.000 [s]	300.000 [s]	0.000 [s]

Descripción:
Ajusta el retardo para la señal "Umbral de freno sobrepasado" (BO: r1229.6).

Dependencia:
Ver también: p1220, p1221, r1229

p1278 Mando de freno Evaluación de diagnóstico / Freno Diagnóstico

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción:
Ajusta el tipo de mando de freno (con o sin evaluación de diagnóstico).
Ejemplo de mando de freno con evaluación de diagnóstico:
- Mando de freno en Motor Modules Booksize
- Safe Brake Relay para AC Drive

Ejemplo de mando de freno sin evaluación de diagnóstico:
- Brake Relay para AC Drive

Valor:
0: Mando de freno con evaluación de diagnóstico
1: Mando de freno sin evaluación de diagnóstico

Nota:
Si durante el arranque la configuración del freno de mantenimiento del motor (p1215) está ajustada a "No hay freno de mantenimiento en el motor", entonces se realiza una identificación automática del freno de mantenimiento. Si se detecta un mando de freno sin evaluación de diagnóstico (p. ej., Brake Relay para AC Drive), el parámetro se ajusta a "Mando de freno sin evaluación de diagnóstico".
No está permitido parametrizar "Mando de freno sin evaluación de diagnóstico" ni "Mando seguro de freno" habilitados (p1278 = 1, p9602 = 1, p9802 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1279[0...3] BI: Freno de motor Combinación lógica O/Y / Freno O Y

SERVO (Freno avanz), VECTOR (Freno avanz)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2707
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la operación lógica O/Y.

Dependencia: Ver también: r1229

Nota: [0]: Combinación O de entrada 1 --> El resultado se muestra en r1229.10.
[1]: Combinación O de entrada 2 --> El resultado se muestra en r1229.10.
[2]: Combinación Y de entrada 1 --> El resultado se muestra en r1229.11.
[3]: Combinación Y de entrada 2 --> El resultado se muestra en r1229.11.

p1280[0...n] Regulador de Vdc o vigilancia de Vdc Configuración (U/f) / Reg_Vdc Config U/f

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690, 6320
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	6	1

Descripción: Ajusta la configuración del regulador de la tensión en el circuito intermedio (regulador de Vdc) en el modo U/f.

Valor:
0: Bloquear reg. Vdc
1: Habilitar reg de Vdc_máx
2: Habilitar reg. de Vdc_min (respaldo cinético)
3: Habilitar reg .de Vdc_min y reg .de Vdc_máx
4: Activar vigilancia de Vdc_máx
5: Activar vigilancia de Vdc_mín
6: Activar vigilancia de Vdc_mín y vig. de Vdc_máx

Nota: p1240 = 4, 5, 6:
Cuando se alcanza el umbral ajustado en r1282 o r1286, la vigilancia de la tensión del circuito intermedio activa un fallo (F07403 o bien F07404) con una reacción y reduce así otros efectos negativos sobre la tensión en el circuito intermedio.

r1282 Regulador de Vdc_máx Nivel de conexión (U/f) / Vdc_máx nivel_con

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6320
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza el nivel de conexión para el regulador de Vdc_máx
Si p1294 = 0 (detección automática del nivel de conexión = Des), es aplicable:
Equipo AC/AC: r1282 = 1.15 * raíz(2) * V_red = 1.15 * raíz(2) * p0210 (tensión de conexión)
Equipo DC/AC: r1282 = 1.15 * Vdc = 1.15 * p0210 (tensión de conexión)
Si p1294 = 1 (detección automática del nivel de conexión = Con), es aplicable:
r1282 = Vdc_max - 50.0 V (Vdc_max: Umbral de sobretensión de la etapa de potencia)

Nota: El regulador Vdc_máx no vuelve a desconectarse hasta que la tensión en circuito intermedio baje del umbral 0,95 * p1282 y la salida del regulador sea cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1283[0...n] Regulador de Vdc Factor dinámico (U/f) / Vdc_max factor_din

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6320
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1 [%]	10000 [%]	100 [%]

Descripción: Ajusta el factor dinámico para el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador de Vdc_max).

100% significa que p1290, p1291 y p1292 (ganancia, tiempo de acción integral y tiempo de acción derivada) se utilizan conforme a sus ajustes básicos, basados en una optimización teórica del regulador.

Si fuera necesaria una optimización posterior, se puede realizar a través del factor dinámico. En este caso, p1290, p1291, p1292 se ponderan con el factor dinámico p1283.

Si hay varios módulos conectados al circuito intermedio, entonces deberá aumentarse el factor dinámico de acuerdo a la relación entre las capacidades adicionales y la capacidad el módulo considerado.

Nota: El preajuste del factor dinámico se realiza en base a las etapas de potencia conectadas al bus DRIVE-CLiQ. Se parte del supuesto de que las etapas de potencia conectadas a través de DRIVE-CLiQ están también conectadas eléctricamente al circuito intermedio. De no ser así es necesario optimizar manualmente el factor dinámico.

p1285[0...n] Regulador de Vdc_min Nivel de conexión (respaldo cinético) (U/f) / Vdc_min nivel_con

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	65 [%]	150 [%]	76 [%]

Descripción: Ajusta el nivel de conexión para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).

El valor resulta de lo que sigue:

Equipo AC/AC: p1286[V] = p1285[%] * raíz(2) * p0210

Equipo DC/AC: p1286[V] = p1285[%] * p0210

Advertencia: Un valor excesivo puede afectar negativamente el funcionamiento normal del accionamiento. Los valores hasta un 150% están previstos para los modos de operación p1240 = 5, 6.

r1286 Regulador de Vdc_min Nivel de conexión (respaldo cinético) (U/f) / Vdc_min nivel_con

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6320
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza el nivel de conexión para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).

Nota: El regulador Vdc_mín no vuelve a desconectarse hasta que la tensión en circuito intermedio supere el umbral 1,05 * p1286 y la salida del regulador sea cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1287[0...n] Regulador de Vdc_min Factor dinámico (respaldo cinético) (U/f) / Vdc_min factor_din

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6320
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1 [%]	10000 [%]	100 [%]

Descripción: Ajusta el factor de dinámica para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).

100% significa que p1290, p1291 y p1292 (ganancia, tiempo de acción integral y tiempo de acción derivada) se utilizan conforme a sus ajustes básicos, basados en una optimización teórica del regulador.

Si fuera necesaria una optimización posterior, se puede realizar a través del factor dinámico. En este caso, p1290, p1291, p1292 se ponderan con el factor dinámico p1287.

Si hay varios módulos conectados al circuito intermedio, entonces deberá aumentarse el factor dinámico de acuerdo a la relación entre las capacidades adicionales y la capacidad el módulo considerado.

Nota: El preajuste del factor dinámico se realiza en base a las etapas de potencia conectadas al bus DRIVE-CLiQ. Se parte del supuesto de que las etapas de potencia conectadas a través de DRIVE-CLiQ están también conectadas eléctricamente al circuito intermedio. De no ser así es necesario optimizar manualmente el factor dinámico.

p1288[0...n] Regulador de Vdc Factor de realimentación Generador rampa (U/f) / Vdc_max Factor GdR

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	100.000	0.500

Descripción: Ajusta el factor de realimentación para el generador de rampa. Sus tiempos de rampa se ralentizan en relación con la señal de salida del regulador de Vdc_max.

Nota: Con valores de p1288 = 0,0 a 0,5, se adapta interna y automáticamente la dinámica del regulador.

p1289[0...n] Regulador de Vdc_máx Umbral de velocidad de giro (U/f) / Vdc_máx umbral_n

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	10.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral inferior de velocidad de giro para el regulador de Vdc_máx. En caso de no alcanzarse, se desconecta la regulación de Vdc_máx y se regula la velocidad de giro mediante el generador de rampa.

p1290[0...n] Regulador de Vdc Ganancia proporcional (U/f) / Reg_Vdc Kp

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6320
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00	100.00	1.00

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de Vdc (regulador de tensión en el circuito intermedio).

Nota: La ganancia es proporcional a la capacidad del circuito intermedio. Este parámetro está predeterminado a un valor que casa óptimamente con la capacidad de cada Motor Module. Las capacidades de las restantes etapas de potencia conectadas al circuito intermedio pueden considerarse con ayuda del factor dinámico (p1287 ó p1283).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1291[0...n] Regulador de Vdc Tiempo acción integral (U/f) / Reg_Vdc Tn

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6320
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	10000 [ms]	40 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral para el regulador de Vdc (regulador de tensión en el circuito intermedio).

p1292[0...n] Regulador de Vdc Tiempo de acción derivada (U/f) / Reg_Vdc t_a_deriv

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6320
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	1000 [ms]	10 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de acción derivada para el regulador de Vdc (regulador de tensión en el circuito intermedio).

p1293[0...n] Regulador de Vdc_min Limitación de salida (U/f) / Vdc_min lim salida

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6320
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [Hz]	600.00 [Hz]	10.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la limitación de salida para el regulador de Vdc_min (regulador de subtensión en el circuito intermedio).

p1294 Regulador de Vdc_max Detección automática de nivel CON (U/f) / Vdc_max D.NivelCon

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Activa / desactiva el registro automático del nivel de conexión para el regulador de Vdc-máx Con la detección desconectada, el umbral de actuación r1282 para el regulador de Vdc_max se determina a partir de la tensión de conexión parametrizada p0210.

Valor:
0: Registro automático bloqueado
1: Registro automático desbloqueado

p1295[0...n] Regulador de Vdc_min Umbral de tiempo (U/f) / Vdc_min umbral_t

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [s]	10000.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta el umbral de tiempo para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético). Si se rebasa por exceso se dispara un aviso de fallo que puede parametrizarse a la reacción deseada.

Requisito: p1296 = 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Si se parametriza un umbral de tiempo, también debe activarse el regulador Vdc_máx (p1280 = 3), de forma que el accionamiento se desconecte sin sobretensión al salir de la regulación Vdc_mín, debido al rebase de tiempo y con la reacción a fallo DES3. También es posible aumentar el tiempo de deceleración para DES3, p1135.

p1296[0...n] Regulador de Vdc_min Reacción (respaldo cinético) (U/f) / Vdc_min Reacción

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la reacción para el regulador de Vdc_min (respaldo cinético).

Valor:
0: Respaldar Vdc hasta subtensión, n<p1297 -> F07405
1: Respaldr Vdc hasta subtens, n<p1297 -> F07405, t>p1295 -> F07406

Nota: Relativo a p1296 = 1:
En p1135 debe introducirse una rampa de parada rápida diferente a cero, para que al dispararse F07406 no se produzca una desconexión por sobreintensidad.

p1297[0...n] Regulador de Vdc_min Factor dinámico (U/f) / Vdc_min umbral_n

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 50.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad para el regulador de Vdc_mín (respaldo cinético).
Si se rebasa por defecto se dispara un aviso de fallo que puede parametrizarse a la reacción deseada.

r1298 CO: Regulador de Vdc Salida (U/f) / Reg_Vdc Salida

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6320
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la salida actual del regulador de Vdc (regulador de tensión en el circuito intermedio).

p1300[0...n] Modo de operación Lazo abierto/cerrado / Modo Lazo ab/cerr

SERVO

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1590, 1690, 5060, 6300
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 20	**Máx.** 23	**Ajuste de fábrica** 21

Descripción: Ajusta el tipo de control (lazo abierto o cerrado -regulación-) del accionamiento.

Valor:
20: Regulación de velocidad (sin encóder)
21: Regulación de velocidad (con encóder)
23: Regulación de par (con encóder)

Dependencia: Sin entrar un tipo de encóder (p0400) no puede elegirse ninguna regulación de velocidad o par (con encóder).
Ver también: p0108, r0108, p0300, p0311, p0400, p1501

Atención: Las condiciones para el funcionamiento sin encóder figuran en la siguiente bibliografía:
Manual de funciones, funciones de accionamiento de SINAMICS S120

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Sólo eligiendo regulación de velocidad (p1300 = 20, 21) puede conmutarse a operación con regulación de par (p1501). Al conmutar no se modifica el ajuste de p1300. En este caso se muestra en r1407, bits 2 y 3, el estado actual.

Para operación sin encóder (p1404 = 0 o p1300 = 20) es aplicable:

- Debe cumplirse la siguiente condición: p1800 >= n / (2 * p0115[0]), n = 1, 2, ...
- Para motores de baja potencia (< 300 W) se recomienda ajustar n >= 2.

p1300[0...n] Modo de operación Lazo abierto/cerrado / Modo Lazo ab/cerr

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1590, 1690, 5060, 6300
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 20	**Máx.** 23	**Ajuste de fábrica** 21

Descripción: Ajusta el tipo de control (lazo abierto o cerrado -regulación-) del accionamiento.

Valor:
20: Regulación de velocidad (sin encóder)
21: Regulación de velocidad (con encóder)
23: Regulación de fuerza (con encóder)

Dependencia: Sin entrar un tipo de encóder (p0400) no puede elegirse ninguna regulación de velocidad o de fuerza (con encóder).

Ver también: p0108, r0108, p0300, p0311, p0400, p1501

Atención: Las condiciones para el funcionamiento sin encóder figuran en la siguiente bibliografía:

Manual de funciones, funciones de accionamiento de SINAMICS S120

Nota: Sólo eligiendo la regulación de velocidad (p1300 = 20, 21) puede conmutarse a operación con regulación de fuerza (p1501). Al conmutar no se modifica el ajuste de p1300. En este caso se muestra en r1407, bits 2 y 3, el estado actual.

Para operación sin encóder (p1404 = 0 o p1300 = 20) es aplicable:

- Debe cumplirse la siguiente condición: p1800 >= n / (2 * p0115[0]), n = 1, 2, ...
- Para motores de baja potencia (< 300 W) se recomienda ajustar n >= 2.

p1300[0...n] Modo de operación Lazo abierto/cerrado / Modo Lazo ab/cerr

VECTOR

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690, 6300, 6310, 6320
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 19	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta el tipo de control por U/f del accionamiento.

Valor:
0: Control por U/f con característica lineal
1: Control por U/f con característica lineal y FCC
2: Control por U/f con característica parabólica
3: Control por U/f con característica parametrizable
4: Control por U/f con característica lineal y ECO
5: Cont. por U/f p. accio. con gran prec. de frec. (sector textil)
6: Control U/f para accionam. con gran precisión de frecuenc. y FCC
7: Control por U/f para característica parabólica y ECO
15: Funcionamiento con resistencia de freno
19: Control por U/f con consigna independiente de tensión

Recomend.: Para motores síncronos se recomienda utilizar los modos de operación de la regulación vectorial.

Dependencia: Si se trabaja con tensiones de conexión reducidas (p0212.0 = 1), sólo puede ajustarse como modo de operación el control por U/f con consigna de tensión independiente (p1300 = 19).

p1300 = 15 (funcionamiento con resistencia de freno) sólo puede conectarse o desconectarse en la puesta en marcha rápida (p0010 = 1). Este modo de operación sólo es posible para etapas de potencia Chassis (Motor Module DC/AC).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: En los modos de control por U/f tipo Eco (p1300 = 4, 7) es necesaria una compensación activa del deslizamiento. El factor de escala de la compensación de deslizamiento (p1335) debe ajustarse de tal manera que el deslizamiento se compense por completo (normalmente 100%).

El modo Eco solo se aplica en funcionamiento estacionario y con el generador de rampa sin puentear. En caso de consignas analógicas, puede ser necesario aumentar la tolerancia para aceleración y deceleración activa en el generador de rampa mediante p1148 con el fin de señalizar de forma segura el estado estacionario.

Nota: En los tipos de control p1300 = 5 y 6 se desconecta internamente la compensación de deslizamiento p1335 y la atenuación de resonancias p1338 para poder ajustar con mayor exactitud la frecuencia de salida.

En los tipos de control p1300 = 4 y 7 (modo Eco), el rendimiento con punto de operación constante se optimiza mediante la variación de la tensión.

Durante el funcionamiento (habilitación de impulsos) el tipo de control no puede cambiarse conmutando el juego de datos de accionamiento.

p1300[0...n] Modo de operación Lazo abierto/cerrado / Modo Lazo ab/cerr

VECTOR (n/M)	**Modificable:** C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690, 1700, 6300, 8012
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 23	**Ajuste de fábrica** 20

Descripción: Ajusta el tipo de control (lazo abierto o cerrado -regulación-) del accionamiento.

Valor:
- 0: Control por U/f con característica lineal
- 1: Control por U/f con característica lineal y FCC
- 2: Control por U/f con característica parabólica
- 3: Control por U/f con característica parametrizable
- 4: Control por U/f con característica lineal y ECO
- 5: Cont. por U/f p. accio. con gran prec. de frec. (sector textil)
- 6: Control U/f para accionam. con gran precisión de frecuenc. y FCC
- 7: Control por U/f para característica parabólica y ECO
- 18: Control de I/f con intensidad fija
- 19: Control por U/f con consigna independiente de tensión
- 20: Regulación de velocidad (sin encóder)
- 21: Regulación de velocidad (con encóder)
- 22: Regulación de par (sin encóder)
- 23: Regulación de par (con encóder)

Recomend.: Para motores síncronos se recomienda utilizar los modos de operación de la regulación vectorial.

Dependencia: Sin entrar un tipo de encóder (p0400) no puede elegirse ninguna regulación de velocidad o par (con encóder).

Puede elegirse una regulación de velocidad de giro o de par si se ha ajustado como modo de operación la regulación de velocidad de giro/par (p0108.2).

Sin entrar la velocidad asignada del motor (p0311) sólo es posible operación con característica U/f.

Un motor de reluctancia sólo puede funcionar con control por U/f (p1300 < 20).

La regulación sin encóder en motores síncronos con excitación independiente sólo es posible con un módulo VSM (ver p0150, p0151).

Ver también: p0108, r0108, p0300, p0311, p0400, p1501

Atención: En los modos de control por U/f tipo Eco (p1300 = 4, 7) es necesaria una compensación activa del deslizamiento. El factor de escala de la compensación de deslizamiento (p1335) debe ajustarse de tal manera que el deslizamiento se compense por completo (normalmente 100%).

El modo Eco solo se aplica en funcionamiento estacionario y con el generador de rampa sin puentear. En caso de consignas analógicas, puede ser necesario aumentar la tolerancia para aceleración y deceleración activa en el generador de rampa mediante p1148 con el fin de señalizar de forma segura el estado estacionario.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Sólo eligiendo regulación de velocidad (p1300 = 20, 21) puede conmutarse a operación con regulación de par (p1501). Al conmutar no se modifica el ajuste de p1300. En este caso se muestra en r1407, bits 2 y 3, el estado actual.

En los tipos de control p1300 = 5 y 6 (para aplicaciones textiles) se desconecta internamente la compensación de deslizamiento p1335, la atenuación de resonancias p1338 y el regulador de frecuencia de Imáx para poder ajustar con exactitud la frecuencia de salida. El regulador de tensión de Imáx permanece activado.

En los tipos de control p1300 = 4 y 7 (modo Eco), el rendimiento con punto de operación constante se optimiza mediante la variación de la tensión.

Los motores síncronos con excitación independiente sólo pueden operar en los modos p1300 = 20, 21 y 23 así como, para fines de diagnóstico, en los modos p1300 = 0, 3 y 18. En control por I/f (p1300 = 18), la amplitud de corriente se puede ajustar con p1609. Tanto con control por U/f como por I/f la máquina síncrona con excitación independiente sólo debe cargarse de forma débil porque no se calcula la intensidad de excitación en función de la carga.

Durante el funcionamiento (habilitación de impulsos), no se puede cambiar entre modo de mando o de regulación conmutando el juego de datos de accionamiento.

p1300 se predetermina en función de r0108.2 y p0187.

p1302[0...n] Control por U/f Configuración / U/f Configuración

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el control por U/f.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	U_salida Ángulo inicial cero	Sí	No	-
01	Considerar signo tensión de consigna	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 00:

Si el bit está seteado y hay habilitación de impulsos, se comienza siempre con ángulo de consigna cero. Esto afecta también al ángulo de consigna en el frenado por corriente continua (p1231).

Rel. a bit 01:

Si el bit está activado, en el control por U/f con consigna de tensión independiente (p1300 = 19) y tensiones de consigna negativas a la entrada de p1330, el ángulo de consigna se gira 180 grados y con ello se obtiene una tensión de salida negativa. En este caso, la elevación de tensión no tiene efecto (p1310, p1311).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1310[0...n] Elevación de tensión permanente / Elev_U perm.

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690, 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	250.0 [%]	50.0 [%]

Descripción: Define la elevación de tensión en [%] referida a la intensidad asignada del motor (p0305).

Sin embargo, la elevación permanente de tensión va reduciéndose a medida que crece la frecuencia, de forma que a la frecuencia asignada del motor esté aplicada la tensión asignada del motor.

El importe de la elevación en voltios se define como sigue a frecuencia cero:

Elevación de tensión [V] = 1.732 x p0305 (intensidad asignada del motor [A]) x r0395 (resistencia estatórica/del primario [Ohm]) x p1310 (elevación de tensión permanente [%]) / 100%

Con bajas frecuencias de salida sólo está disponible una pequeña tensión de salida para mantener el flujo en el motor. La tensión de salida puede ser, no obstante, insuficiente para realizar lo siguiente:

- Magnetizar el motor asíncrono.
- Mantener la carga.
- Compensar pérdidas en el sistema.

Por ello, la tensión de salida puede elevarse con p1310.

La elevación de tensión puede aplicarse con una característica U/f tanto lineal como cuadrática.

Dependencia: El límite de intensidad p0640 limita la elevación.

En regulación vectorial, la elevación de tensión permanente (p1310) carece de efecto ya que el convertidor ajusta autónomamente las condiciones óptimas de operación.

Ver también: p1300, p1311, p1312, r1315

Atención: Las elevaciones de tensión incrementan el mayor calentamiento del motor (particularmente en reposo).

Nota: La elevación de tensión sólo actúa en control por U/f (p1300).

Los valores de elevación se combinan cuando la elevación permanente de tensión (p1310) se usa asociada a otros parámetros de elevación (elevación para acelerar (p1311), elevación de tensión para arranque (p1312)).

Sin embargo, a estos parámetros se asignan las prioridades siguientes: p1310 > p1311, p1312

p1311[0...n] Elevación de tensión al acelerar / Elev_U aceleración

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690, 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	250.0 [%]	0.0 [%]

Descripción: p1311 provoca una elevación de tensión sólo durante el arranque, generando un par adicional para la aceleración.

La elevación de tensión se materializa incrementando positivamente la consigna y desaparece tan pronto como se alcance ésta. El aumento y la reducción de la elevación de tensión se filtran.

El importe de la elevación en voltios se define como sigue a frecuencia cero:

Elevación de tensión [V] = 1,732 * p0305 (intensidad asignada del motor [A]) x r0395 (resistencia estatórica/del primario [Ohm]) x p1311 (elevación de tensión en aceleración [%]) / 100%

Dependencia: El límite de intensidad p0640 limita la elevación.

Ver también: p1300, p1310, p1312, r1315

Atención: La elevación de tensión provoca un mayor calentamiento del motor.

Nota: La elevación de tensión al acelerar puede mejorar la reacción a pequeños cambios positivos de consigna.

Priorización de las elevaciones de tensión: ver p1310

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1312[0...n] Elevación de tensión en arranque / Elev_U arranque

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690, 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	250.0 [%]	0.0 [%]

Descripción: Ajusta la elevación adicional de la tensión en el arranque, pero sólo para el primer proceso de aceleración.

La elevación de tensión se materializa incrementando positivamente la consigna y desaparece tan pronto como se alcance ésta. El aumento y la reducción de la elevación de tensión se filtran.

Dependencia: El límite de intensidad p0640 limita la elevación.

Ver también: p1300, p1310, p1311, r1315

Atención: La elevación de tensión provoca un mayor calentamiento del motor.

Nota: La elevación de tensión al acelerar puede mejorar la reacción a pequeños cambios positivos de consigna.

Priorización de las elevaciones de tensión: ver p1310

r1315 Elevación total de tensión / Elev_U tot

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la elevación de tensión total resultante en voltios.

r1315 = p1310 + p1311 + p1312

Dependencia: Ver también: p1310, p1311, p1312

p1317[0...n] Control por U/f Activación / Uf act

SERVO	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1590, 5730
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajuste para activar el control por U/f con característica lineal.

Valor:
0: Desactivado (p1300 actúa)
1: Activado

Dependencia: Ver también: p1318, p1319, p1326, p1327

Nota: A partir de la versión de firmware 4.3 se aplica:

Al activar el control por U/f se activa automáticamente la atenuación de resonancias. Para conseguir un modo de diagnóstico puro sin influencia de valores reales es necesario desconectar la atenuación de resonancias (p1338 = 0).

Además, con el control por U/f activado tienen efecto las siguientes funciones:

- Regulador Vdc (p1240, p1244, p1248, p1250).

- La rampa de aceleración está limitada por los límites M, P e I ajustados (p0326, p0341, p0342, p0640, p1520, p1521, p1530, p1531, p1498).

- El generador de rampa se para cuando la intensidad real supera el límite de intensidad ajustado en p0640.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1318[0...n] Modo U/f Tiempo aceleración/deceleración / Uf t_acel_decel

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 999999.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [s]

Descripción: Ajusta los tiempos de aceleración y deceleración en control por U/f.
El generador de rampa precisa este tiempo para pasar de cero a la velocidad máxima (p1082).

Dependencia: Ver también: p1317, p1319, p1326, p1327

Nota: Esta rampa sirve para la protección contra volcado y es independiente de un generador de rampa eventualmente presente.

p1319[0...n] Control por U/f Tensión a frecuencia cero / Uf U a f=0 Hz

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 50.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 0 Hz / p1319 y p1326 / p1327.
Este parámetro da la tensión a la frecuencia = 0 Hz.

Dependencia: El control por U/f se activa a través de p1317 = 1.
Ver también: p1317, p1326, p1327

Nota: Entre los puntos 0 Hz / p1319 y p1326 / p1327 se interpola de forma lineal.

p1320[0...n] Control por U/f Característica programable Frecuencia 1 / Uf Característ. f1

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 4 puntos y 0 Hz/p1310.
Este parámetro define la frecuencia del primer punto de la característica.

Dependencia: Selecciona la característica programable mediante p1300 = 3.
Para los valores de frecuencia es aplicable: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. De lo contrario se opera con una característica estándar que contiene el punto nominal del motor.
Ver también: p1300, p1310, p1311, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

Nota: Entre los puntos 0 Hz / p1310, p1320 / p1321 ... p1326 / p1327 se interpola de forma lineal.
La elevación de tensión al acelerar (p1311) se aplica también a la característica U/f programable.

p1321[0...n] Control por U/f Característica programable Tensión 1 / Uf Característ. U1

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 10000.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 4 puntos y 0 Hz/p1310.
Este parámetro define la tensión del primer punto de la característica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Selecciona la característica programable mediante p1300 = 3.
Ver también: p1310, p1311, p1320, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

Nota: Entre los puntos 0 Hz / p1310, p1320 / p1321 ... p1326 / p1327 se interpola de forma lineal.
La elevación de tensión al acelerar (p1311) se aplica también a la característica U/f programable.

p1322[0...n] Control por U/f Característica programable Frecuencia 2 / Uf Característ. f2

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6300
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 4 puntos y 0 Hz/p1310.
Este parámetro define la frecuencia del segundo punto de la característica.

Dependencia: Para los valores de frecuencia es aplicable: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. De lo contrario se opera con una característica estándar que contiene el punto nominal del motor.
Ver también: p1310, p1311, p1320, p1321, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

p1323[0...n] Control por U/f Característica programable Tensión 2 / Uf Característ. U2

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6300
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 10000.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 4 puntos y 0 Hz/p1310.
Este parámetro define la tensión del segundo punto de la característica.

Dependencia: Ver también: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1324, p1325, p1326, p1327

p1324[0...n] Control por U/f Característica programable Frecuencia 3 / Uf Característ. f3

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6300
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 4 puntos y 0 Hz/p1310.
Este parámetro define la frecuencia del tercer punto de la característica.

Dependencia: Para los valores de frecuencia es aplicable: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. De lo contrario se opera con una característica estándar que contiene el punto nominal del motor.
Ver también: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1325, p1326, p1327

p1325[0...n] Control por U/f Característica programable Tensión 3 / Uf Característ. U3

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6300
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 10000.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 4 puntos y 0 Hz/p1310.
Este parámetro define la tensión del tercer punto de la característica.

Dependencia: Ver también: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1326, p1327

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1326[0...n] Control por U/f Característica Frecuencia / Uf Característ. f4

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [Hz]	10000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 0 Hz / p1319 y p1326 / p1327.
Este parámetro define la frecuencia del cuarto punto de la característica.

Dependencia: El control por U/f se activa a través de p1317 = 1.
Ver también: p1317, p1319, p1327

Nota: Entre los puntos 0 Hz / p1319 y p1326 / p1327 se interpola de forma lineal.

p1326[0...n] Control por U/f Característica programable Frecuencia 4 / Uf Característ. f4

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [Hz]	10000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 4 puntos y 0 Hz/p1310.
Este parámetro define la frecuencia del cuarto punto de la característica.

Dependencia: Selecciona la característica programable mediante p1300 = 3.
Para los valores de frecuencia es aplicable:
p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326
De lo contrario se opera con una característica estándar que contiene el punto nominal del motor.
Ver también: p1310, p1311, p1317, p1319, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1327

Nota: Entre los puntos 0 Hz / p1310, p1320 / p1321 ... p1326 / p1327 se interpola de forma lineal. Para frecuencias de salida por encima de p1326 se extrapola la característica con la pendiente entre los puntos de característica p1324/p1325 y p1326/p1327.
La elevación de tensión al acelerar (p1311) se aplica también a la característica U/f programable.

p1327[0...n] Control por U/f Característica Tensión / Uf Característ. U4

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [Vef]	10000.0 [Vef]	0.0 [Vef]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 0 Hz / p1319 y p1326 / p1327.
Este parámetro define la tensión del cuarto punto de la característica.

Dependencia: El control por U/f se activa a través de p1317 = 1.
Ver también: p1317, p1319, p1326

Nota: Entre los puntos 0 Hz / p1319 y p1326 / p1327 se interpola de forma lineal.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1327[0...n] Control por U/f Característica programable Tensión 4 / Uf Característ. U4

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 10000.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef]

Descripción: La característica programable para el control por U/f se define con 4 puntos y 0 Hz/p1310.
Este parámetro define la tensión del cuarto punto de la característica.

Dependencia: Selecciona la característica programable mediante p1300 = 3.
Ver también: p1310, p1311, p1317, p1319, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326

Nota: Entre los puntos 0 Hz / p1310, p1320 / p1321 ... p1326 / p1327 se interpola de forma lineal.
La elevación de tensión al acelerar (p1311) se aplica también a la característica U/f programable.

p1330[0...n] CI: Modo U/f Consigna de tensión independiente / Uf U_cons indep

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6300
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de tensión en control por U/f con consigna de tensión independiente (p1300 = 19).

Dependencia: Selecciona el control por U/f con consigna de tensión independiente por p1300 = 19.
Ver también: p1300

p1333[0...n] Control por U/f Frecuencia de inicio FCC / U/f FCC frec inic

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6310
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia de inicio a la que se activa FCC (Flux-Current-Control).

Dependencia: Debe estar ajustado el modo de operación correspondiente (p1300 = 1, 6).

Advertencia: Un valor demasiado pequeño puede provocar inestabilidades.

Nota: Con p1333 = 0 Hz, la frecuencia de inicio FCC se ajusta automáticamente al 6% de la frecuencia asignada del motor.

p1334[0...n] Control por U/f Frecuencia de inicio compensac. de deslizamiento / Inicio comp. desl.

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6310
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia de inicio de la compensación de deslizamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con p1334 = 0 Hz, la frecuencia de inicio de compensación de deslizamiento se ajusta automáticamente al 6% de la frecuencia asignada del motor.

p1335[0...n] Compensación de deslizamiento Escalado / Comp. desl. Esc

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690, 6310
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	600.0 [%]	0.0 [%]

Descripción: Ajusta la consigna de la compensación de deslizamiento en [%] referida a r0330 (deslizamiento asignado del motor).

p1335 = 0.0 %: Compensación de deslizamiento desactivada.

p1335 = 100.0 %: El deslizamiento se compensa completamente.

Dependencia: Para una compensación exacta del deslizamiento con p1335 = 100 % es requisito disponer de parámetro exactos del motor (p0350 ... p0360).

Si no se conocen exactamente los parámetros del motor, variando p1335 puede lograrse también una compensación exacta.

En los controles por U/f con optimización Eco (4 y 7) debe activarse la compensación de deslizamiento para garantizar un funcionamiento correcto.

Nota: La compensación de deslizamiento mantiene constante la velocidad del motor con independencia de la carga. La reducción de la velocidad a medida que crece la carga es una propiedad típica de los motores asíncronos.

En motores síncronos no aparece este efecto, por lo que este parámetro no actúa.

En los tipos de control p1300 = 5 y 6 (para aplicaciones textiles) se desconecta internamente la compensación de deslizamiento para poder ajustar con mayor exactitud la frecuencia de salida.

Si se cambia p1335 durante la puesta en marcha (p0009, p0010 > 0), puede ocurrir que ya no pueda ajustarse el valor antiguo. La causa es que los límites dinámicos de p1335 han sido modificados por parámetros ajustados durante la puesta en marcha (p. ej., p0300).

p1336[0...n] Compensación de deslizamiento Valor límite / Comp. desl. Vlim

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6310
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	600.00 [%]	250.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite de la compensación de deslizamiento en [%] referido a r0330 (deslizamiento asignado del motor).

r1337 CO: Compensación de deslizamiento Valor real / Comp. desl. Vreal

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6310
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza el deslizamiento realmente compensado en [%] referido a r0330 (deslizamiento asignado del motor).

Dependencia: p1335 > 0 %: Compensación de deslizamiento activa.

Ver también: p1335

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1338[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Ganancia / Uf Gan Amort_reso

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	100.00	1.00

Descripción: Ajusta la ganancia para amortiguar resonancias en modo de control U/f.

Con la atenuación de resonancias se atenúan oscilaciones en modo U/f que aparecen a menudo en motores asíncronos en determinados rangos de velocidad y en motores síncronos ya por encima de las bajas velocidades.

Dependencia: Ver también: p1317, p1339, p1349

Nota: La atenuación de resonancias actúa en los siguientes rangos:

- Activa: 3,1 Hz ... p1349
- Aumento (lineal): 3,1 ... 4,77 Hz
- Reducción (lineal): 0.95 * p1349 ... p1349

Si el valor es = 1, para una amplitud de oscilación de la intensidad asignada en los motores asíncronos se aplica la frecuencia de deslizamiento asignada; en el caso de los motores síncronos se aplican 10 Hz.

p1338[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Ganancia / Uf Gan Amort_reso

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690, 6310
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	100.00	0.00

Descripción: Ajusta la ganancia para amortiguar resonancias en modo de control U/f.

Dependencia: Ver también: p1300, p1339, p1349

Nota: La amortiguación de resonancias atenúa oscilaciones de la corriente activa, que aparecen frecuentemente en vacío.

La atenuación de resonancias actúa en un rango de aprox. 5 ... 90 % de la frecuencia asignada del motor (p0310), pero como máximo hasta 45 Hz.

En los tipos de control p1300 = 5 y 6 (para aplicaciones textiles) se desconecta internamente la atenuación de resonancias para poder ajustar con mayor exactitud la frecuencia de salida.

p1339[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Constante de tiempo de filtro / Uf Amort_reso T

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5300
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.00 [ms]	1000.00 [ms]	20.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro para amortiguar resonancias en modo de control U/f.

Dependencia: Ver también: p1317, p1338, p1349

Nota: La constante de tiempo de filtro debe ser mayor que el periodo de oscilación de la oscilación que se debe atenuar.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1339[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Constante de tiempo de filtro / Uf Amort_reso T

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6310
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1.00 [ms]	1000.00 [ms]	20.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro para amortiguar resonancias en modo de control U/f.

Dependencia: Ver también: p1300, p1338, p1349

p1340[0...n] Regulador de frecuencia de I_max Ganancia proporcional / Reg_I_max Kp

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	0.500	0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de tensión I_máx.

El regulador de I_máx reduce la intensidad de salida del convertidor cuando se sobrepasa la intensidad máxima (r0067).

Para regular I_máx, en los modos con control por U/f (p1300) se aplica un regulador que actúa sobre la frecuencia de salida y otro que actúa sobre la tensión de salida. El regulador de frecuencia reduce la intensidad bajando la frecuencia de salida del convertidor. La reducción se realiza hasta un frecuencia mínima (doble del deslizamiento nominal). Si esto no basta para eliminar con éxito la sobreintensidad, entonces se reduce la tensión de salida del convertidor con ayuda del regulador de tensión para I_max. Cuando no hay ya sobreintensidad se acelera siguiendo la rampa ajustada en p1120 (tiempo de aceleración).

Dependencia: En los modos de control U/f (p1300) para aplicaciones textiles y en caso de escalones de consigna extremos sólo se usa el regulador de tensión para I_max.

Atención: Al desactivar el regulador de I_máx hay que considerar lo siguiente:

Si la intensidad de salida sobrepasa el valor máximo (r0067), ya no se reduce aquélla pero sí se generan alarmas de sobreintensidad. Al rebasarse los límites de sobreintensidad (r0209) se desconecta el accionamiento.

Nota: El regulador limitador I_max se anula cuando se desactiva el generador de rampa con p1122 = 1.

p1341 = 0: Regulador de frecuencia I_max desactivado y regulador de tensión I_max activado en todo el rango de velocidad.

p1341[0...n] Regulador de frecuencia para I_max Tiempo acción integral / Reg_I_max Tn

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [s]	50.000 [s]	0.300 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral para el regulador de frecuencia para I_máx.

Dependencia: Ver también: p1340

Nota: Con p1341 = 0 se desactiva el regulador de limitación de intensidad con efecto en la frecuencia y queda activo solamente el regulador de limitación de intensidad con efecto en la tensión de salida (p1345, p1346).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1343 CO: Regulador de I_max Salida de frecuencia / Reg_I_max f_sal

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1690
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la limitación de frecuencia activa.

Dependencia: Ver también: p1340

r1344 Regulador de I_max Salida de tensión / Reg_I_max U_sal

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1690
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión absoluta en la que se reduce la tensión de salida del convertidor.

Dependencia: Ver también: p1340

p1345[0...n] Frenado por corriente continua Ganancia proporcional / DCBRK Kp

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 100000.000	**Ajuste de fábrica** 0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el frenado por corriente continua (p1230, p1231).

Dependencia: Ver también: p1346

Nota: En el frenado por corriente continua, la adaptación del regulador de intensidad no tiene efecto.

p1345[0...n] Regulador de tensión de I_max Ganancia proporcional / Reg_U_I_max Kp

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 100000.000	**Ajuste de fábrica** 0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de tensión para I_max.

Dependencia: Ver también: p1340

Nota: Los ajustes del regulador se utilizan también en el regulador de intensidad del frenado por corriente continua (ver p1232).

p1346[0...n] Frenado por corriente continua Tiempo de acción integral / DCBRK Tn

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [ms]	**Máx.** 50.000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.030 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral para el frenado por corriente continua (p1230, p1231).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1345
Nota: Con p1346 = 0 es aplicable:
El tiempo de acción integral del frenado por corriente continua está desactivado.

p1346[0...n] Regulador de tensión para I_max Tiempo acción integral / Reg_U_I_max Tn

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 50.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.030 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral para el regulador de tensión para I_max.
Dependencia: Ver también: p1340
Nota: p1346 = 0: Tiempo de acción integral del regulador de tensión I_máx desactivado.
Los ajustes del regulador se utilizan también en el regulador de intensidad del frenado por corriente continua (ver p1232).

r1348 CO: Control por U/f Valor real del factor Eco / U/f Real fact Eco

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6300
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el factor Economic determinado en la optimización de consumo del motor.
Dependencia: Ver también: p1335
Nota: El valor sólo se determina en modos de operación con Economic (p1300 = 4, 7).

p1349[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Frecuencia máxima / Uf Aten_reso f_máx

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 3000.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia de salida máxima para amortiguar resonancias en modo de control U/f.
Por encima de esta frecuencia de salida no está activa la amortiguación de resonancias.
Dependencia: Ver también: p1338, p1339
Nota: La atenuación de resonancias actúa en los siguientes rangos:
- Activa: 3,1 Hz ... p1349
- Aumento (lineal): 3,1 ... 4,77 Hz
- Reducción (lineal): 0.95 * p1349 ... p1349

p1349[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Frecuencia máxima / Uf Aten_reso f_máx

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6310
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 3000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia de salida máxima para amortiguar resonancias en modo de control U/f.
Por encima de esta frecuencia de salida no está activa la amortiguación de resonancias.
Dependencia: Ver también: p1338, p1339

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con p1349 = 0, el límite de conmutación se ajusta automáticamente a un 95% de la frecuencia nominal del motor, con 45 Hz como máximo permitido.

p1350[0...n] Arranque suave / Arranque suave

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1690
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Aquí se ajusta si la tensión se aumenta continuamente durante la fase de magnetización (p1350 = 1, Con) o si se salta directamente al aumento de tensión (p1350 = 0, Des).

Valor:
0: Des
1: Con

Nota: Los ajustes para este parámetro tienen las ventajas e inconvenientes siguientes:
0 = Des (saltar directamente a elevación de tensión)
Ventaja: El flujo se establece más rápido -> Par antes disponible
Desventaja: El motor se puede mover al magnetizarse
1 = Con (establecimiento progresivo de tensión)
Ventaja: El movimiento del motor es menos probable
Desventaja: El flujo se establece más lentamente -> Par disponible más tarde

p1351[0...n] CO: Freno de mantenimiento Frecuencia de inicio / Freno f_inic

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6310
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-300.00 [%]	300.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor definido de la frecuencia a la salida de la compensación de deslizamiento al arrancar con freno de mantenimiento del motor.

Dependencia: Ajustando p1351 > 0 se conecta automáticamente la compensación de deslizamiento (p1335 = 100%).

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: Un valor del 100% corresponde al deslizamiento asignado del motor (r0330).

p1356[0...n] CI: Control por U/f Consigna ángulo / Uf Consigna ángulo

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para calcular la diferencia de ángulos en control por U/f.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1358[0...n] Diferencia de ángulos Simetrización Ángulo real / Sim áng_real

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajusta el tiempo muerto para la simetrización del ángulo real para el cálculo de la diferencia de ángulos.
El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de intensidad (tiempo muerto = p1358 * p0115[0]).

r1359 CO: Dif. ángulos / Dif. ángulos

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [°]	- [°]	- [°]

Descripción: Visualiza la salida de la formación de la diferencia de ángulos.

Nota: Visualiza la diferencia entre el ángulo de consigna leído en p1356 y el ángulo real retardado con p1358 del control por U/f.

p1360 Chopper de freno Resistencia freno frío / Chopp fren R frío

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [ohmios]	10.000 [ohmios]	0.000 [ohmios]

Descripción: Ajusta la resistencia de freno para el chopper de freno.

Dependencia: Ver también: p1362, r1363, p1364
Ver también: A06921, F06922

p1362[0...1] Chopper de freno Umbral de activación / Chopp fren umbr

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Control por U/f	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [V]	1158 [V]	[0] 0 [V]
			[1] 60 [V]

Descripción: Ajusta el umbral de actuación del chopper de freno.
La histéresis describe el rango que va desde la tensión de salida cero hasta la tensión máxima.

Índice: [0] = Chopper de freno Umbral
[1] = Chopper de freno Histéresis

Dependencia: Ver también: p1360, r1363, p1364
Ver también: A06921, F06922

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1363 CO: Chopper de freno Tensión de salida / Chopp fren U_sal

VECTOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales
Grupo de unidades: 5_1
Selección de unidad: p0505
No en motor tipo: -
Escalado: p2001
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión de salida actual de la etapa de potencia (Motor Module) en el modo chopper de freno.

Dependencia: Ver también: p1360, p1362, p1364
Ver también: A06921, F06922

p1364 Chopper de freno Resistencia Asimetría / Chopp fren R asim

VECTOR

Modificable: U, T
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Control por U/f
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: PERCENT
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [%]	100.00 [%]	25.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor porcentual de la detección de asimetría en el chopper de freno.

Dependencia: Ver también: p1360, p1362, r1363
Ver también: F06922

Nota: Cero significa ninguna detección de asimetría.

p1400[0...n] Regulador de velocidad Configuración / Reg_n Config

SERVO

Modificable: U, T
Calculado: -
Nivel de acceso: 2
Tipo de datos: Unsigned32
Índice dinámico: DDS, p0180
Esq. funcion.: 1590, 5490
Grupo Parám.: Regulación
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: REL
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la regulación de velocidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
03	Modelo de ref. Consigna de velocidad Acción I	Con	Des	5030
04	Limitación de par régimen motor/generador activo	Sí	No	-
05	Adaptación Kp/Tn activa	Sí	No	-
07	Interpolac. control anticipativo velocidad activo	Sí	No	-
08	Interpolación de consigna de par activa	Sí	No	-
09	Atenuación en control lazo abierto(sin encóder)	Sí	No	-
10	Control anticipativo de velocidad	P/ simetrizar	P filtro_cons 2	-
11	Modo sin encóder (SL) Velocidad real Valor inicial	Consigna	0.0	-
12	Conmutación a modo sin encóder	Estacionario	al acelerar	-
13	Régimen motor/generador dependiendo de	Consigna velocidad	Velocidad real	-
16	Acción I en limitación	Libre	Congelar	-
17	Regulador de posición DSC Limitación activa	Sí	No	3090
18	Estimador de momento de inercia activo	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 07:

El interpolador actúa sólo en modo PROFIBUS isócrono y cuando se reciben signos de actividad (STW 2.12 ... STW 2.15) del maestro. Además, si está activado el Dynamic Servo Control (DSC) aparece un tiempo muerto adicional antes de un ciclo del regulador de velocidad.

Rel. a bit 10:

Cuando p1402.4 = 1 (control anticipativo de par/velocidad con encóder), la señal de control anticipativo a través de la entrada de conector p1430 solamente está activa con p1400.10 = 0 (P filtro_cons 2).

Rel. a bit 11:

Si con la habilitación de impulsos el motor gira, se recomienda ajustar p1400.11 = 1 (valor inicial = consigna) con el signo adecuado.

Si con la habilitación de impulsos el motor está parado, se recomienda ajustar p1400.11 = 0 (valor inicial= 0.0).

Rel. a bit 12:

Si se ejecuta la conmutación del modo con encóder al modo sin encóder durante la aceleración (con umbral de p1404), se recomienda ajustar p1400.12 = 0.

Si se ejecuta la conmutación del modo con encóder al modo sin encóder a velocidad de giro/velocidad lineal constante (p. ej., con una conmutación de DDS o, en caso de fallo del encóder, por medio de p0491), se recomienda ajustar p1400.12 = 1.

Rel. a bit 17:

Para especificar ciclos límite (p. ej. mediante pares perturbadores) en DSC con elevado factor Kv, la salida del regulador de posición se puede limitar según la capacidad de retardo disponible actualmente en el accionamiento a través de una función de raíz. Para ello todo el momento de inercia (J_tot) tiene que estar parametrizado con precisión (tal vez deba determinarse el momento de inercia p0341, p0342 y p1498 con la identificación de datos del motor). La respuesta de la limitación se muestra en r1407.19.

Debido a la limitación en valor absoluto superior a n[1/min] = 0,91 x M_máx[Nm] / (Kv[1000/min] x J_tot[kgm²]) la dinámica del regulador de posición ya no es lineal (M_máx ver r1538, r1539). Por ello se recomienda usar el control anticipativo de velocidad de giro.

Rel. a bit 18:

Sólo actúa cuando está activado el módulo de función "Estimador de momento de inercia" (r0108.10 = 1).

En caso de funcionamiento con encóder, también se debe ajustar p1402.4 = 1.

El resultado del estimador de momento de inercia se visualiza con la función activada en r1493.

Para la función es imprescindible que los cambios en la velocidad de giro se realicen sin carga. Si debe realizarse una modificación de la velocidad de giro bajo carga, durante este tiempo debe congelarse el momento de inercia estimado mediante la entrada de binector p1502.

p1400[0...n] Regulación de velocidad lineal Configuración / Reg_v Config

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1590, 5490
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la regulación de velocidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
03	Modelo de referencia regulador de velocidad lineal Acción I	Con	Des	5030
04	Limitación de fuerza régimen motor/generador activo	Sí	No	-
05	Adaptación Kp/Tn activa	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

07	Interpol. control anticipativo reg. velocidad lineal activa	Sí	No	-
08	Interpolación de consigna de fuerza activa	Sí	No	-
09	Atenuación en control lazo abierto(sin encóder)	Sí	No	-
10	Control anticipativo de velocidad de giro	P/ simetrizar	P filtro_cons 2	-
11	Modo sin encóder (SL) Velocidad lineal real Valor inicial	Consigna	0.0	-
12	Conmutación a modo sin encóder	Estacionario	al acelerar	-
13	Régimen motor/generador dependiendo de	Consigna velocidad	Velocidad real	-
16	Acción I en limitación	Libre	Congelar	-
17	Regulador de posición DSC Limitación activa	Sí	No	3090
18	Estimador de momento de inercia activo	Sí	No	-

Nota:

Rel. a bit 07:

El interpolador actúa sólo en modo PROFIBUS isócrono y cuando se reciben signos de actividad (STW 2.12 ... STW 2.15) del maestro. Además, si está activado el Dynamic Servo Control (DSC) aparece un tiempo muerto adicional antes de un ciclo del regulador de velocidad lineal.

Rel. a bit 10:

Cuando p1402.4 = 1 (control anticipativo de fuerza/velocidad con encóder), la señal de control anticipativo a través de la entrada de conector p1430 solamente está activa con p1400.10 = 0 (P filtro_cons 2).

Rel. a bit 11:

Si con la habilitación de impulsos el motor gira, se recomienda ajustar p1400.11 = 1 (valor inicial = consigna) con el signo adecuado.

Si con la habilitación de impulsos el motor está parado, se recomienda ajustar p1400.11 = 0 (valor inicial= 0.0).

Rel. a bit 12:

Si se ejecuta la conmutación del modo con encóder al modo sin encóder durante la aceleración (con umbral de p1404), se recomienda ajustar p1400.12 = 0.

Si se ejecuta la conmutación del modo con encóder al modo sin encóder a velocidad constante (p. ej., con una conmutación de DDS o, en caso de fallo del encóder, por medio de p0491), se recomienda ajustar p1400.12 = 1.

Rel. a bit 17:

Para especificar ciclos límite (p. ej. mediante fuerzas perturbadoras) en DSC con elevado factor Kv, la salida del regulador de posición se puede limitar según la capacidad de retardo disponible actualmente en el accionamiento a través de una función de raíz. Para ello toda la masa (m_tot) tiene que estar parametrizada con precisión (tal vez deb determinarse la masa p0341, p0342 y p1498 con la identificación de datos del motor). La respuesta de la limitación se muestra en r1407.19.

Debido a la limitación en valor absoluto superior a v[m/min] = 5,7 x F_máx[N] / (Kv[1000/min] x m_tot[kg]) la dinámica del regulador de posición ya no es lineal (F_máx ver r1538, r1539). Por ello se recomienda usar el control anticipativo de velocidad lineal.

Rel. a bit 18:

Sólo actúa cuando está activado el módulo de función "Estimador de momento de inercia" (r0108.10 = 1).

En caso de funcionamiento con encóder, también se debe ajustar p1402.4 = 1.

El resultado del estimador de momento de inercia se visualiza con la función activada en r1493.

Para la función es imprescindible que los cambios en la velocidad lineal se realicen sin carga. Si debe realizarse una modificación de la velocidad lineal bajo carga, durante este tiempo debe congelarse el momento de inercia estimado mediante la entrada de binector p1502.

p1400[0...n] Regulador de velocidad Configuración / Reg_n Config

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6490
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1000 0000 0010 0001 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la regulación de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Adaptación automática Kp/Tn activa	Sí	No	6040
01	Regulación vectorial sin encóder Congelar acción I	Sí	No	6040
02	Control anticipativo de aceleración Fuente	externa (p1495)	interna (n_cons)	6031
03	Modelo de ref. Consigna de velocidad Acción I	Con	Des	6031
05	Adaptación Kp/Tn activa	Sí	No	6040
06	Adaptación Tn libre activa	Sí	No	6050
14	Control anticipativo de par	Siempre activo	Con habilit. reg_n	6060
15	Reg.vectorial sin encóder Control adapt. velocidad	Sí	No	6030

Nota: Rel. a bit 01:

Con el bit seteado se congela la acción I del regulador de velocidad al conmutar al modo en lazo abierto.

p1401[0...n] Regulador de flujo Configuración / Reg_fluj Config

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6491
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 1110 bin

Descripción: Ajusta la configuración del mando de la consigna de flujo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Consigna de flujo Arranque suave activo	Sí	No	6722, 6725
01	Consigna de flujo Diferenciación activa	Sí	No	6723, 6726
02	Mando de establecimiento de flujo activo	Sí	No	6722, 6723, 6725, 6726
03	Característica de flujo función de la carga	Sí	No	6725
04	Regulador de flujo (ASM con encóder)	Sí	No	-
05	Mantenimiento de flujo (ASM con encóder)	Con conm.modelo	Desde 30 % n_nom	-
06	Magnetización rápida	Sí	No	6722
07	Control anticipativo Limitación de velocidad	Sí	No	6640
08	Regulador de limitación de velocidad	Con límites_M	Con límites_I	6640

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00 (sólo para motores asíncronos)

En la magnetización de la máquina asíncrona, el flujo se va estableciendo inicialmente con un aumento reducido. Al final del tiempo de magnetización p0346 se vuelve a alcanzar la consigna de flujo p1570.

Rel. a bit 01 (sólo para motores asíncronos)

En la magnetización de la máquina asíncrona, el flujo se va estableciendo inicialmente con un aumento reducido. Al final del tiempo de magnetización p0346 se vuelve a alcanzar la consigna de flujo p1570. Si está seleccionada la magnetización rápida (p1401.6 = 1), el arranque suave se desactiva internamente y se visualiza la alarma A07416.

Si, al entrar en debilitamiento de campo, se produce una fuerte ondulación en la consigna de intensidad formadora de campo (r0075), se puede desactivar la diferenciación del flujo. Sin embargo, esto no es apropiado para aceleraciones rápidas, ya que, entonces, el flujo se reduce más lentamente y se activa la limitación de tensión.

Rel. a bit 02 (sólo para motores asíncronos)

El mando de establecimiento de flujo trabaja durante la fase de magnetización p0346 de la máquina asíncrona. Si se desactiva, se mantiene una consigna de corriente constante y el flujo se establece conforme a la constante de tiempo de rotor. Si está seleccionada la magnetización rápida (p1401.6 = 1) y está desactivado el control de establecimiento de flujo se visualiza la alarma A07416.

Rel. a bit 03:

La función de cálculo de la característica de flujo en función de la carga sólo está disponible para motores síncronos con excitación independiente.

Rel. a bit 04 (sólo para motores asíncronos con encóder):

El regulador de flujo no trabaja en el ámbito del modelo de corriente ni en el ámbito del mantenimiento de flujo (ver p1750.4).

Rel. a bit 05 (sólo para motores asíncronos con encóder):

Con la conmutación directa entre el modelo de corriente y el mantenimiento de flujo se posibilita un modo de regulación muy robusto. Para este fin se recomienda activar adicionalmente el cambio de modelo controlado por tiempo (p1750.4 = 1) o subir considerablemente los límites de conmutación del modelo (p1752 > 0.35 * p0311; p1753 = 5 %).

Rel. a bit 06 (sólo para motores asíncronos):

La magnetización se realiza siempre con la intensidad de corriente máxima (0.9 * r0067). Si está activada la identificación de la resistencia del estátor (ver p0621), entonces se desactiva internamente la magnetización rápida y se visualiza la alarma A07416. En caso de rearranque al vuelo de un motor (ver p1200) no se ejecuta la magnetización rápida.

Rel. a bit 07:

Si la velocidad del accionamiento supera el límite de velocidad de giro efectivo del regulador de limitación de velocidad, el límite de par se revierte linealmente hasta cero con desviación creciente. De esta forma se reduce la acción integral del regulador de velocidad y, por tanto, el rebase transitorio con separación de cargas (ver también F07901 y p2162).

Rel. a bit 08:

El regulador de limitación de velocidad regula a la velocidad máxima ampliando los límites de par hasta los límites de intensidad (bit 8 = 0) o considerando los límites de par (bit 8 = 1).

p1402[0...n] Regulación de intensidad y modelo de motor Configuración / Reg_I Config

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0100 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la regulación de intensidad y el modelo de motor.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Estacionar encóder si n_real > p1404	Sí	No	-
02	Adaptación del regulador de intensidad activa	Sí	No	-
04	Control anticipativo de par/velocidad con encóder	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 01:

Si está seteado el bit se estaciona el encóder tan pronto como la velocidad real supera a la velocidad de conmutación (p1404). El estado del encóder se visualiza en r0481.14.

Rel. a bit 02:

La adaptación del regulador de intensidad (p0391 ... p0393) sólo se calcula si está seteado el bit.

p1402[0...n] Regulación de intensidad y modelo de motor Configuración / Reg_I Config

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0100 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la regulación de intensidad y el modelo de motor.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Estacionar encóder si v_real > p1404	Sí	No	-
02	Adaptación del regulador de intensidad activa	Sí	No	-
04	Control anticipativo de fuerza-velocidad con encóder	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 01:

Si está seteado el bit se estaciona el encóder tan pronto como la velocidad lineal real supera a la velocidad lineal de conmutación (p1404). El estado del encóder se visualiza en r0481.14.

Rel. a bit 02:

La adaptación del regulador de intensidad (p0391 ... p0393) sólo se calcula si está seteado el bit.

p1402[0...n] Regulación de intensidad y modelo de motor Configuración / Reg_I Config

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0001 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la regulación de intensidad y el modelo de motor.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Corrección error seguimiento velocidad activa	Sí	No	-
02	Adaptación del regulador de intensidad activa	Sí	No	-
08	Conmutación modelo intensidad/tensión con consigna de velocidad	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 00:

Si está seteado el bit se compensa el error de seguimiento de velocidad resultante de la constante de tiempo de filtro en ajustada en p1441.

Rel. a bit 02:

La adaptación del regulador de intensidad (p0391 ... p0393) sólo se calcula si está seteado el bit.

Rel. a bit 08:

Sólo en regulación sin encóder de motores síncronos con excitación independiente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1404[0...n] Modo sin encóder Velocidad de conmutación / Sin encóder n_conm

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1590, 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro para conmutar entre modo con y sin encóder.

Por encima de esta velocidad de giro se opera automáticamente en régimen sin encóder.

Atención: Las condiciones para el funcionamiento sin encóder figuran en la siguiente bibliografía:

Manual de funciones, funciones de accionamiento de SINAMICS S120

Nota: La velocidad de conmutación es aplicable para la conmutación entre modo con y sin encóder.

Con p1404 > 0 la velocidad de conmutación efectiva se limita a valores mayores o iguales que p1755 para evitar el modo controlado.

Para operar con y sin encóder deben ajustarse diferentes reguladores de velocidad.

- Modo con encóder: p1460 (Kp), p1462 (Tn), p1461, p1463, p1457, p1458 (adaptación del regulador de velocidad de giro)

- Modo sin encóder: p1470 (Kp), p1472 (Tn)

Para operación sin encóder (p1404 = 0 o p1300 = 20) es aplicable:

- Debe cumplirse la condición: p1800 >= n / (2 * p0115[0]), n = 1, 2, ...

- Para motores de baja potencia (< 300 W) se recomienda ajustar n >= 2.

p1404[0...n] Modo sin encóder Velocidad de conmutación / Sin encóder v_conm

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1590, 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	1000.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal para conmutar entre modo con y sin encóder.

Por encima de esta velocidad se opera automáticamente en régimen sin encóder.

Atención: Las condiciones para el funcionamiento sin encóder figuran en la siguiente bibliografía:

Manual de funciones, funciones de accionamiento de SINAMICS S120

Nota: La velocidad de conmutación es aplicable para la conmutación entre modo con y sin encóder.

Con p1404 > 0 la velocidad lineal de conmutación efectiva se limita a valores mayores o iguales que p1755 para evitar el modo controlado.

Para operar con y sin encóder deben ajustarse diferentes reguladores de velocidad lineal.

- Modo con encóder: p1460 (Kp), p1462 (Tn), p1461, p1463, p1457, p1458 (adaptación del regulador de velocidad lineal)

- Modo sin encóder: p1470 (Kp), p1472 (Tn)

Para operación sin encóder (p1404 = 0 o p1300 = 20) es aplicable:

- Debe cumplirse la condición: p1800 >= n / (2 * p0115[0]), n = 1, 2, ...

- Para motores de baja potencia (< 300 W) se recomienda ajustar n >= 2.

r1406.8...12 CO/BO: Palabra de mando regulador de velocidad / STW n_reg

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2520
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del regulador de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	Desplazamiento a tope fijo activo	Sí	No	-
12	Regulación de par activa	Sí	No	-

r1406.8...12 CO/BO: Palabra de mando regulador de velocidad lineal / STW v_reg

SERVO (Lin)

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1530, 2520
Grupo Parám.: Regulación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del regulador de velocidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	Desplazamiento a tope fijo activo	Sí	No	-
12	Regulación de fuerza activa	Sí	No	-

r1406.4...15 CO/BO: Palabra de mando regulador de velocidad / STW n_reg

VECTOR (n/M)

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del regulador de velocidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
04	Regulador de velocidad Congelar acción I	Sí	No	6040
05	Regulador de velocidad Definir acción I	Sí	No	6040
08	Desplazamiento a tope mecánico	Sí	No	8012
11	Habil. Estatismo	Sí	No	6030
12	Regulación de par activa	Sí	No	6060
15	Regulador de adaptación de velocidad Definir acción I	Sí	No	-

r1407.0...22 CO/BO: Palabra de estado regulador de velocidad / ZSW n_reg

SERVO

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1530, 2522
Grupo Parám.: Regulación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del regulador de velocidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Control por U/f activo	Sí	No	-
01	Modo sin encóder activo	Sí	No	-
02	Regulación de par activa	Sí	No	8010
04	Consigna de velocidad de DSC	Sí	No	2522
05	Regulador de velocidad Acción I congelada	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

06	Regulador de velocidad Acción I activada	Sí	No	-
07	Límite de par alcanzado	Sí	No	5610
08	Límite de par superior activo	Sí	No	5610
09	Límite de par inferior activo	Sí	No	5610
11	Consigna de velocidad limitada	Sí	No	-
13	Se opera sin encóder debido a un fallo	Sí	No	-
19	Regulador de posición DSC limitado	Sí	No	3090
20	DSC con spline conectado	Sí	No	-
21	Control anticipativo de velocidad para DSC con spline conectado	Sí	No	-
22	Control anticipativo de par para DSC con spline conectado	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 04:

Se tienen que cumplir las siguientes condiciones para el ajuste a 1:

- CI: p1190 y CI: p1191 tienen que estar conectados a una fuente de señal distinta a cero.
- DES1, DES3 o PARO2 no deben estar activos.
- La identificación de datos del motor no debe estar activa.
- El mando no debe estar activo.

Las siguientes condiciones podrían tener el efecto de que la función DSC no esté activa aunque se encuentre activado el bit:

- No está seleccionado el modo isócrono (r2054 distinto de 4).
- PROFIBUS no es isócrono (r2064[0] distinto de 1).
- En el lado del control, DSC no está conectado; en consecuencia, KPC = 0 se transmite como valor a CI: p1191.

r1407.0...22 CO/BO: Palabra de estado regulador de velocidad lineal / ZSW v_reg

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2522
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del regulador de velocidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Control por U/f activo	Sí	No	-
01	Modo sin encóder activo	Sí	No	-
02	Regulación de fuerza activa	Sí	No	8010
04	Consigna de velocidad de DSC	Sí	No	2522
05	Regulador de velocidad lineal Acción I congelada	Sí	No	-
06	Regulador de velocidad lineal Acción I activada	Sí	No	-
07	Límite de fuerza alcanzado	Sí	No	5610
08	Limitación de fuerza superior activa	Sí	No	5610
09	Limitación de fuerza inferior activa	Sí	No	5610
11	Consigna de velocidad lineal limitada	Sí	No	-
13	Se opera sin encóder debido a un fallo	Sí	No	-
19	Regulador de posición DSC limitado	Sí	No	3090
20	DSC con spline conectado	Sí	No	-
21	Control anticipativo velocidad lineal DSC con spline conectado	Sí	No	-
22	Control anticipativo de fuerza para DSC con spline conectado	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 04:
Se tienen que cumplir las siguientes condiciones para el ajuste a 1:
- CI: p1190 y CI: p1191 tienen que estar conectados a una fuente de señal distinta a cero.
- DES1, DES3 o PARO2 no deben estar activos.
- La identificación de datos del motor no debe estar activa.
- El mando no debe estar activo.

Las siguientes condiciones podrían tener el efecto de que la función DSC no esté activa aunque se encuentre activado el bit:
- No está seleccionado el modo isócrono (r2054 distinto de 4).
- PROFIBUS no es isócrono (r2064[0] distinto de 1).
- En el lado del control, DSC no está conectado; en consecuencia, KPC = 0 se transmite como valor a CI: p1191.

r1407.0...15 CO/BO: Palabra de estado regulador de velocidad / ZSW n_reg

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2522
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del regulador de velocidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Control por U/f activo	Sí	No	-
01	Modo sin encóder activo	Sí	No	-
02	Regulación de par activa	Sí	No	6030, 6060, 8010
03	Regulación de velocidad activa	Sí	No	6040
05	Regulador de velocidad Acción I congelada	Sí	No	6040
06	Regulador de velocidad Acción I activada	Sí	No	6040
07	Límite de par alcanzado	Sí	No	6060
08	Límite de par superior activo	Sí	No	6060
09	Límite de par inferior activo	Sí	No	6060
10	Estatismo habilitado	Sí	No	6030
11	Consigna de velocidad limitada	Sí	No	6030
12	Generador de rampa definido	Sí	No	-
13	Se opera sin encóder debido a un fallo	Sí	No	-
14	Control por I/f activo	Sí	No	-
15	Límite de par alcanzado (sin control anticipativo)	Sí	No	6060

r1408.0...9 CO/BO: Palabra de estado Regulador de intensidad / ZSW Reg_I

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2530, 5040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del regulador de intensidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Regul. intensidad	Activo	no activo	-
04	Limitación Ud	Activo	no activo	-
05	Limitación Uq	Activo	no activo	-
06	Limitación positiva Iq	Activo	no activo	-
07	Limitación negativa Iq	Activo	no activo	-
08	Limitación cons_iq	Activo	no activo	-
09	Limitación cons_id	Activo	no activo	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El límite de intensidad ajustado ya es considerado por la limitación de par anticipada. Por ello, los bits 6, 7 y 8 sólo se activan en caso de rebases transitorios debidos al filtro de consigna de intensidad.

r1408.0...15 CO/BO: Palabra de estado Regulador de intensidad / ZSW Reg_I

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2530
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del regulador de intensidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Regulador I activo	Activo	no activo	-
01	Regulación de Id Acción I limitada	Activo	no activo	6714
03	Limitación de tensión	Activo	no activo	6714
10	Adaptación de velocidad limitación	Activo	no activo	-
11	Adaptación de velocidad Desviación de velocidad	Fuera tolerancia	En tolerancia	6719
12	Motor volcado	Sí	No	6719, 8018
13	Máquina síncrona con excitación independiente está excitada	Sí	No	-
14	Modelo corriente FEM: corriente excit. magnetizante lim. a cero	Sí	No	-
15	Intensidad de excitación Diferencia rebasada	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 11:

En el modo con encóder se setea el bit 11 mediante saltos en la señal de velocidad (ver p0492) o mediante desviaciones en la salida del regulador de adaptación (ver p1744).

p1412[0...n] TM41 Emulación encóder Filtro consigna velocidad Tiempo muerto / n_cons t muer

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 9674
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [ms]	1.000 [ms]	0.000 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de la consigna de velocidad para la emulación de encóder incremental.

Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1).

p1413[0...n] Filtro de velocidad de giro real Activación / filt_n_real Act

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajuste para activar/desactivar los filtros de velocidad de giro real.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Activar filtro general	Sí	No	-

Dependencia: El filtro de velocidad de giro real se parametriza a partir de p1446.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1413[0...n] Filtro de velocidad lineal real Activación / filt_v_real Act

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajuste para activar/desactivar los filtros de velocidad lineal real.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Activar filtro general	Sí	No	-

Dependencia: El filtro de velocidad lineal real se parametriza a partir de p1446.

p1414[0...n] Filtro de consigna de velocidad Activación / n_cons_filt act

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajuste para activar/desactivar los filtros de consigna de velocidad (de giro).

Recomend.: Si sólo se precisa un filtro, conviene activar el filtro 1 y desactivar el filtro 2 ya que si no se consume tiempo de cálculo innecesario.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Activar filtro 1	Sí	No	-
01	Activar filtro 2	Sí	No	-

Dependencia: Los filtros de consigna de velocidad (de giro) se parametrizan a partir de p1415.

p1414[0...n] Filtro de consigna de velocidad Activación / v_cons_filt act

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajuste para activar/desactivar los filtros de consigna de velocidad (lineal).

Recomend.: Si sólo se precisa un filtro, conviene activar el filtro 1 y desactivar el filtro 2 ya que si no se consume tiempo de cálculo innecesario.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Activar filtro 1	Sí	No	-
01	Activar filtro 2	Sí	No	-

Dependencia: Los filtros de consigna de velocidad (lineal) se parametrizan a partir de p1415.

p1414[0...n] TM41 Emulación encóder Filtro consigna de velocidad Activación / n_cons_filt act

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 9674
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajuste para activar/desactivar el filtro de consigna de velocidad 1 para la emulación de encóder incremental.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Activar filtro 1	Sí	No	9674

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Con p1417 y p1418 puede parametrizarse el filtro de consiga de velocidad.
Ver también: p1417, p1418

Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1).

p1415[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Tipo / n_cons_filt 1 Tipo

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el tipo para el filtro de consigna de velocidad de giro 1.

Valor:
0: Paso bajo: PT1
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: Paso bajo PT1: p1416
Paso bajo PT2: p1417, p1418
Filtro general: p1417 ... p1420

p1415[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 1 Tipo / v_cons_filt 1 Tipo

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el tipo para el filtro de consigna de velocidad de giro 1.

Valor:
0: Paso bajo: PT1
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: Paso bajo PT1: p1416
Paso bajo PT2: p1417, p1418
Filtro general: p1417 ... p1420

p1416[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Constante de tiempo / n_cons_filt 1 T

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	5000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtro de consigna de velocidad de giro 1 (PT1).

Dependencia: Ver también: p1414, p1415

Nota: Este parámetro sólo es efectivo si el filtro se ha ajustado como paso bajo PT1.

p1416[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 1 Constante de tiempo / v_cons_filt 1 T

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	5000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtro de consigna de velocidad 1 (PT1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1414, p1415
Nota: Este parámetro sólo es efectivo si el filtro se ha ajustado como paso bajo PT1.

p1416[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Constante de tiempo / n_cons_filt 1 T

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 6030
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 5000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtro de consigna de velocidad de giro 1 (PT1).

p1417[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Frec. propia en denominador / n_cons_filt 1 fn_n

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de velocidad de giro 1 (PT2, filtro general).
Dependencia: Ver también: p1414, p1415
Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT2 o como filtro general.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

p1417[0...n] Filtro consigna de velocidad lineal 1 Denominador frec. propia / v_cons_filt 1 fn_n

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de velocidad 1 (PT2, filtro general).
Dependencia: Ver también: p1414, p1415
Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT2 o como filtro general.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

p1417[0...n] TM41 Filtro consigna de velocidad 1 Frec. propia en denominador / n_cons_filt 1 fn_n

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 9674
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de velocidad 1 (PT2) de la emulación de encóder incremental.
Dependencia: Ver también: p1414
Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1).
Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad está activado en p1414.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1418[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Atenuación en denominador / n_cons_filt 1 D_n

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro de consigna de velocidad de giro 1 (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1415

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT2 o como filtro general.

p1418[0...n] Filtro consigna de velocidad lineal 1 Atenuación en denominador / v_cons_filt 1 D_n

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro de consigna de velocidad 1 (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1415

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT2 o como filtro general.

p1418[0...n] TM41 Filtro de consigna de velocidad 1 Atenuación en denominador / n_cons_filt 1 D_n

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 9674
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001	**Máx.** 1.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en denominador para el filtro de consigna de velocidad 1 (PT2) de la emulación de encóder incremental.

Dependencia: Ver también: p1414

Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1).
Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad está activado en p1414.

p1419[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Frecuencia propia en numerador / n_cons_filt 1 fn_z

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de consigna de velocidad de giro 1 (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1415

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1419[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 1 Numerador frec. propia / v_cons_filt 1 fn_z

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de consigna de velocidad 1 (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1415

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

p1420[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Atenuación en numerador / n_cons_filt 1 D_z

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro de consigna de velocidad de giro 1 (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1415

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.

p1420[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 1 Numerador de atenuación / v_cons_filt 1 D_z

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro de consigna de velocidad 1 (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1415

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.

p1421[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Tipo / n_cons_filt 2 Tipo

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el tipo para el filtro de consigna de velocidad de giro 2.

Valor:
0: Paso bajo: PT1
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: Paso bajo PT1: p1422
Paso bajo PT2: p1423, p1424
Filtro general: p1423 ... p1426

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1421[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 2 Tipo / v_cons_filt 2 Tipo

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el tipo para el filtro de consigna de velocidad de giro 2.

Valor:
0: Paso bajo: PT1
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: Paso bajo PT1: p1422
Paso bajo PT2: p1423, p1424
Filtro general: p1423 ... p1426

p1422[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Constante de tiempo / n_cons_filt 2 T

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	5000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtro de consigna de velocidad de giro 2 (PT1).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT1.

p1422[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 2 Constante de tiempo / v_cons_filt 2 T

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	5000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtro de consigna de velocidad 2 (PT1).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT1.

p1423[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Frec. propia en denominador / n_cons_filt 2 fn_n

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de velocidad de giro 2 (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT2 o como filtro general.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1423[0...n] Filtro consigna de velocidad lineal 2 Denominador frec. propia / v_cons_filt 2 fn_n

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de velocidad 2 (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT2 o como filtro general.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

p1424[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Atenuación en denominador / n_cons_filt 2 D_n

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.001	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro de consigna de velocidad de giro 2 (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT2 o como filtro general.

p1424[0...n] Filtro consigna de velocidad lineal 2 Atenuación en denominador / v_cons_filt 2 D_n

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.001	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro de consigna de velocidad 2 (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como paso bajo PT2 o como filtro general.

p1425[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Frecuencia propia en numerador / n_cons_filt 2 fn_z

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de consigna de velocidad de giro 2 (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1425[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 2 Numerador frec. propia / v_cons_filt 2 fn_z

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de consigna de velocidad 2 (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.

Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

p1426[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Atenuación en numerador / n_cons_filt 2 D_z

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro de consigna de velocidad de giro 2 (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.

p1426[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 2 Numerador de atenuación / v_cons_filt 2 D_z

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro de consigna de velocidad 2 (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1414, p1421

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.

p1428[0...n] Control anticipativo de velocidad de giro Simetri. Tiempo muerto / n_ant sim t_mue

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0	2.0	0.0

Descripción: Ajusta el tiempo muerto para la simetrización de la consigna de velocidad de giro estando activo el control anticipativo de par.

El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de velocidad de giro (tiempo muerto = p1428 * p0115[1]).

Dependencia: Junto con p1429 puede reproducirse el comportamiento temporal del establecimiento del par (dinámica del lazo cerrado de regulación de intensidad).

Ver también: p1429, p1511

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1428[0...n] Control anticipativo velocidad lin Simetrización Tiempo muerto / v_ant sim t_mue

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0	**Máx.** 2.0	**Ajuste de fábrica** 0.0

Descripción: Ajusta el tiempo muerto para la simetrización de la consigna de velocidad de giro estando activo el control anticipativo de fuerza.

El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de velocidad (tiempo muerto = p1428 * p0115[1]).

Dependencia: Junto con p1429 puede reproducirse el comportamiento temporal del establecimiento de la fuerza (dinámica del lazo cerrado de regulación de intensidad).

Ver también: p1429, p1511

p1428[0...n] Control anticipativo de velocidad de giro Simetri. Tiempo muerto / n_ant sim t_mue

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0	**Máx.** 3.0	**Ajuste de fábrica** 0.0

Descripción: Ajusta el tiempo muerto para la simetrización de la consigna de velocidad de giro estando activo el control anticipativo de par.

El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de velocidad de giro (tiempo muerto = p1428 * p0115[1]).

Dependencia: Junto con p1429 puede reproducirse el comportamiento temporal del establecimiento del par (dinámica del lazo cerrado de regulación de intensidad).

El parámetro sólo tiene efectividad si se alimenta el modelo de aceleración con señales de aceleración externas (p1400.2 = 1). Con p1400.2 = 0 se usa un tiempo muerto fijo.

Ver también: p1429, p1511

p1429[0...n] Control anticipativo de velocidad de giro Simet. Cons. de tiempo / CtrAnt_n T Sim

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 5042, 5210, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 10000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constate de tiempo (PT1) para la simetrización de la consigna de velocidad de giro estando activo el control anticipativo de par.

Dependencia: Junto con p1428 puede reproducirse el comportamiento temporal del establecimiento del par (dinámica del lazo cerrado de regulación de intensidad).

Con VECTOR (r0107) es aplicable:

El parámetro sólo tiene efectividad si se alimenta el modelo de aceleración con señales de aceleración externas (p1400.2 = 1). Con p1400.2 = 0 se aplica la constante de tiempo p1442 (o p1452 con regulación vectorial sin encóder).

Ver también: p1428, p1511

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1429[0...n] Control anticipativo velocidad lineal Simetrización Cte. tiempo / CtrAnt_v T Sim

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 10000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constate de tiempo (PT1) para la simetrización de la consigna de velocidad estando activo el control anticipativo de fuerza.

Dependencia: Junto con p1428 puede reproducirse el comportamiento temporal del establecimiento de la fuerza (dinámica del lazo cerrado de regulación de intensidad).

Ver también: p1428, p1511

p1430[0...n] CI: Control anticipativo de velocidad / ControlAnt_n

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 1590, 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el canal de control anticipativo de velocidad de giro (control anticipativo de velocidad de giro o de par).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Cuando p1402.4 = 1 (control anticipativo de par/velocidad con encóder), la señal de control anticipativo a través de la entrada de conector p1430 solamente está activa con p1400.10 = 0 (P filtro_cons 2).

p1430[0...n] CI: Control anticipativo de velocidad de giro / ControlAnt_v

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1550, 1590, 5020
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el canal de control anticipativo de velocidad (control anticipativo de velocidad o de fuerza).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Cuando p1402.4 = 1 (control anticipativo de fuerza/velocidad con encóder), la señal de control anticipativo a través de la entrada de conector p1430 solamente está activa con p1400.10 = 0 (P filtro_cons 2).

r1431 CO: Control anticipativo de velocidad para modelo de motor / CtrAnt_n Mod_mot

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6030
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad para el control anticipativo del modelo de motor en la regulación vectorial sin encóder.

Nota: Para p1400 bit 15 = 0 o en la regulación de par sin encóder, la señal de control anticipativo se detiene continuamente en la zona del modelo de tensión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1432 CO: Control anticipativo de velocidad tras simetrización / CtrAnt_n tras sim

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5030
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza el valor de control anticipativo de velocidad de giro tras la simetrización para el establecimiento de par (reproducción del lazo cerrado de regulación de intensidad).

Dependencia: La simetrización es parametrizable con p1428 y/o p1429.

r1432 CO: Control anticipativo de velocidad lineal tras simetrización / CtrAnt_v tras sim

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5030
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza el valor de control anticipativo de velocidad tras la simetrización para el establecimiento de fuerza (reproducción del lazo cerrado de regulación de intensidad).

Dependencia: La simetrización es parametrizable con p1428 y/o p1429.

p1433[0...n] Regulador de velocidad Modelo de referencia Frecuencia propia / Reg_n ModRef fn

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [Hz]	**Máx.** 8000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia de un elemento PT2 para el modelo de referencia del regulador de velocidad de giro.

Recomend.: El modelo de referencia está correctamente ajustado si, estando desconectada la acción I, la forma de las curvas de p1439 (salida del modelo de referencia) y p1445 (velocidad real) son prácticamente idénticas.

Dependencia: Junto con p1434 y p1435 es posible reproducir el comportamiento temporal del lazo cerrado de regulación de velocidad con acción P.

Con VECTOR (r0107) es aplicable:

El modelo de referencia se activa con p1400.3 = 1. Con regulación vectorial sin encóder (p1300 = 20), se desconecta el modelo de referencia en el modo de control en lazo abierto (ver p1755).

Ver también: p1434, p1435

p1433[0...n] Regulador de velocidad lineal Modelo de ref. Frecuencia propia / Reg_v ModRef fn

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [Hz]	**Máx.** 8000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia de un elemento PT2 para el modelo de referencia del regulador de velocidad.

Recomend.: El modelo de referencia está correctamente ajustado si, estando desconectada la acción I del regulador de velocidad lineal, la forma de las curvas de p1439 (salida del modelo de referencia) y p1445 (velocidad lineal real) son prácticamente idénticas.

Dependencia: Junto con p1434 y p1435 es posible reproducir el comportamiento temporal del lazo cerrado de regulación de velocidad con acción P.

Ver también: p1434, p1435

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1434[0...n] Regulador de velocidad Modelo de referencia Amortiguación / Reg_n ModRef D

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	5.000	1.000

Descripción: Ajusta la atenuación de un elemento PT2 para el modelo de referencia del regulador de velocidad de giro.

Recomend.: El modelo de referencia está correctamente ajustado si, estando desconectada la acción I, la forma de las curvas de p1439 (salida del modelo de referencia) y p1445 (velocidad real) son prácticamente idénticas.

Dependencia: Junto con p1433 y p1435 es posible reproducir el comportamiento temporal del lazo cerrado de regulación de velocidad con acción P.

Con VECTOR (r0107) es aplicable:

El modelo de referencia se activa con p1400.3 = 1.

Ver también: p1433, p1435

p1434[0...n] Regulador de velocidad lineal Modelo de referencia Atenuación / Reg_v ModRef D

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	5.000	1.000

Descripción: Ajusta la atenuación de un elemento PT2 para el modelo de referencia del regulador de velocidad.

Recomend.: El modelo de referencia está correctamente ajustado si, estando desconectada la acción I del regulador de velocidad lineal, la forma de las curvas de p1439 (salida del modelo de referencia) y p1445 (velocidad lineal real) son prácticamente idénticas.

Dependencia: Junto con p1433 y p1435 es posible reproducir el comportamiento temporal del lazo cerrado de regulación de velocidad con acción P.

Ver también: p1433, p1435

p1435[0...n] Regulador de velocidad Modelo de referencia Tiempo muerto / Reg_n ModRef t_mue

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	2.00	0.00

Descripción: Ajusta el tiempo muerto "fraccionario" para el modelo de referencia del regulador de velocidad de giro.

Este parámetro reproduce el tiempo muerto de cálculo de del lazo de regulación de velocidad de giro con acción proporcional.

El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de velocidad de giro (tiempo muerto = p1435 * p0115[1]).

Recomend.: El modelo de referencia está correctamente ajustado si, estando desconectada la acción I, la forma de las curvas de p1439 (salida del modelo de referencia) y p1445 (velocidad real) son prácticamente idénticas.

Dependencia: Junto con p1433 y p1434 es posible reproducir el comportamiento temporal del lazo cerrado de regulación de velocidad con acción P.

Con VECTOR (r0107) es aplicable:

El modelo de referencia se activa con p1400.3 = 1.

Ver también: p0115, p1433, p1434

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1435[0...n] Regulador de velocidad lineal Modelo de referencia Tiempo muerto / Reg_v ModRef t_mue

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	2.00	0.00

Descripción: Ajusta el tiempo muerto "fraccionario" para el modelo de referencia del regulador de velocidad.

Este parámetro reproduce el tiempo muerto de cálculo de del lazo de regulación de velocidad con acción proporcional.

El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de velocidad (tiempo muerto = p1435 * p0115[1]).

Recomend.: El modelo de referencia está correctamente ajustado si, estando desconectada la acción I del regulador de velocidad lineal, la forma de las curvas de p1439 (salida del modelo de referencia) y p1445 (velocidad lineal real) son prácticamente idénticas.

Dependencia: Junto con p1433 y p1434 es posible reproducir el comportamiento temporal del lazo cerrado de regulación de velocidad con acción P.

Ver también: p0115, p1433, p1434

p1435[0...n] Regulador de velocidad Modelo de referencia Tiempo muerto / Reg_n ModRef t_mue

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	3.00	0.00

Descripción: Ajusta el tiempo muerto "fraccionario" para el modelo de referencia del regulador de velocidad de giro.

Este parámetro reproduce el tiempo muerto de cálculo de del lazo de regulación de velocidad de giro con acción proporcional.

El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de velocidad de giro (tiempo muerto = p1435 * p0115[1]).

Recomend.: El modelo de referencia está correctamente ajustado si, estando desconectada la acción I, la forma de las curvas de p1439 (salida del modelo de referencia) y p1445 (velocidad real) son prácticamente idénticas.

Dependencia: Junto con p1433 y p1434 es posible reproducir el comportamiento temporal del lazo cerrado de regulación de velocidad con acción P.

Con VECTOR (r0107) es aplicable:

El modelo de referencia se activa con p1400.3 = 1.

Ver también: p0115, p1433, p1434

r1436 CO: Regulador vel giro Modelo de ref. Consigna de velocidad Salida / ModRef n_cons Sal

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad de giro a la salida del modelo de referencia.

Dependencia: Con VECTOR (r0107) es aplicable:

El modelo de referencia se activa con p1400.3 = 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1436 CO: Regulador de velocidad Modelo de ref. Consigna_velocidad Salida / ModRef v_cons Sal

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5030, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad a la salida del modelo de referencia.

Dependencia: Con VECTOR (r0107) es aplicable:
El modelo de referencia se activa con p1400.3 = 1.

p1437[0...n] CI: Regulador de velocidad Modelo de referencia Acción I Entrada / R_n ModRef Com_I

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1436[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal de la consigna de velocidad para la acción integral del regulador de velocidad.

Dependencia: El modelo de referencia se activa con p1400.3 = 1.
Ver también: p1400

Precaución: Es necesario atender a elegir como fuente de señal una consigna de velocidad que se corresponda con la consigna para la acción P del regulador de velocidad.

r1438 CO: Regulador de velocidad de giro Consigna de velocidad / Reg_n n_cons

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 1590, 1700, 5030, 5040, 5042, 5210, 5300, 5620, 6031, 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad de giro tras la limitación de consigna para la acción P del regulador de velocidad de giro.
En modo con control por U/f el valor indicado no es expresivo.

Dependencia: Ver también: r1439

Nota: En el caso estándar (modelo de referencia inactivo) se tiene r1438 = r1439.

r1438 CO: Regulador de velocidad lineal Consigna de velocidad / Reg_v v_cons

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1550, 1590, 5030, 5040, 5042, 5210, 5300, 5620
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad lineal tras la limitación de consigna para la acción P del regulador de velocidad.
En modo con control por U/f el valor indicado no es expresivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r1439
Nota: En el caso estándar (modelo de referencia inactivo) se tiene r1438 = r1439.

r1439 Regulador de velocidad Acción I / n_cons Accion_I

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5030, 5040, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad de giro para la acción I del regulador de velocidad de giro (salida del modelo de referencia, tras la limitación de consigna).
Dependencia: Ver también: r1438
Nota: En el caso estándar (modelo de referencia inactivo) se tiene r1438 = r1439.

r1439 Regulador de velocidad lineal Acción I / v_cons Accion_I

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5030, 5040, 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad para la acción I del regulador de velocidad (salida del modelo de referencia, tras la limitación de consigna).
Dependencia: Ver también: r1438
Nota: En el caso estándar (modelo de referencia inactivo) se tiene r1438 = r1439.

p1440[0...n] CI: Regulador de velocidad Velocidad real / Reg_n n_real

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 63[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la velocidad real del regulador de velocidad.
Dependencia: Ver también: r1443
Precaución: Regulación de velocidad con encóder (p1300 = 21):

Para la señal de velocidad o posición del modelo de motor, debe haber siempre disponible un encóder en motor (evaluación a través de SMC/SMI, ver p0400). La velocidad real del motor (r0061) y la información sobre la posición para motores síncronos proceden también de este encóder en motor y no se ven afectadas por el ajuste del parámetro p1440.

Interconexión de p1440:

Al interconectar la entrada de conector p1440 con un valor externo de velocidad de giro hay que tener en cuenta la normalización igual de la velocidad de giro (p2000).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Regulación de velocidad sin encóder (p1300 = 20):

Dependiendo de la vía de transmisión de la señal externa de velocidad, es posible que haya tiempos muertos, que deben considerarse en la parametrización del regulador de velocidad (p1470, p1472) y que pueden dar lugar a mermas de dinámica. Por tanto, los tiempos de transmisión de las señales deben mantenerse lo más bajos que sea posible.

Para que el regulador de velocidad también pueda funcionar en parada, debe ajustarse p1750.2 = 1 (modo regulado a partir de velocidad cero para cargas pasivas). De lo contrario, en el rango inferior de velocidades se cambia al modo de control en lazo abierto, de forma que se desconecta el regulador de velocidad y la velocidad real medida ya no tiene efecto alguno.

Nota: Regulación de velocidad con encóder (p1300 = 21):

Una señal de velocidad externa debe corresponder al promedio de la velocidad de giro del encóder del motor (r0061).

p1441[0...n] Velocidad real Tiempo de filtro / n_real T_filtro

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4710, 4715
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	50.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro (PT1) para la velocidad de giro real.

Dependencia: Ver también: r0063, p1451

Nota: En caso de encóders con gran número de impulsos o con resolver conviene filtrar la señal de velocidad real.

Tras cambiar este parámetro se recomienda adaptar el regulador de velocidad o comprobar los ajustes del mismo: Kp (p1460) y Tn (p1462).

p1441[0...n] Velocidad real Tiempo de filtro / v_real T_filtro

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4710, 4715
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	50.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro (PT1) para la velocidad real.

Dependencia: Ver también: r0063, p1451

Nota: En caso de encóders con gran número de impulsos o con resolver conviene filtrar la señal de velocidad real.

Tras cambiar este parámetro se recomienda adaptar el regulador de velocidad o comprobar los ajustes del mismo: Kp (p1460) y Tn (p1462).

p1441[0...n] Velocidad real Tiempo de filtro / n_real T_filtro

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4710, 4715
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	1000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro (PT1) para la velocidad de giro real.

Dependencia: Ver también: r0063

Atención: Tiempos de filtro superiores a 20 ms sólo son posibles si el accionamiento es acelerado o frenado con los correspondientes tiempos de aceleración/deceleración. De lo contrario se pueden producir considerables errores de par y existe el peligro de que el accionamiento se desconecta con F07902 (Motor volcado).

Nota: En caso de encóders con gran número de impulsos o con resolver conviene filtrar la señal de velocidad real.

Tras cambiar este parámetro se recomienda adaptar el regulador de velocidad o comprobar los ajustes del mismo: Kp (p1460) y Tn (p1462).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1442[0...n] Regulador velocidad giro Velocidad giro real Tiempo filtro / n_Reg n_real T_flt

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 6040
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 32000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 4.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la velocidad de giro real del regulador de velocidad de giro para la regulación de velocidad de giro con encóder.

Nota: El efecto del filtro deberá incrementarse en caso de holguras en reductores. Con mayores tiempos de filtro deberá subirse también el tiempo de acción integral del regulador de velocidad (p. ej. con p0340 = 4).

r1443 CO: Regulador de velocidad Velocidad real en entrada de valor real / Reg_n n_real Entr

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6040
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real en la entrada de valor real p1440 de libre cableado del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1440

Nota: Solamente el regulador de velocidad utiliza esta señal de velocidad, y no el modelo de motor.

r1444 Regulador de velocidad de giro Consigna de velocidad estática / R_n n_cons est

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5030
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza las suma de todas las consignas de velocidad de giro presentes.
Para la consigna indicada existen las fuentes siguientes:
- Consigna a la entrada del generador de rampa (r1119).
- Consigna de velocidad de giro 1 (p1155).
- Consigna de velocidad de giro 2 (p1160).
- Consigna de velocidad de giro para control anticipativo de velocidad de giro (p1430).
- Consigna de DSC (si DSC está activo).
- Consigna desde PC (si tiene el mando).

Dependencia: Ver también: r1119, p1155, p1160, p1430

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1444 Regulador de velocidad lineal Consigna de velocidad total / Reg_v v_cons stat

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5030
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza las suma de todas las consignas de velocidad presentes.
Para la consigna indicada existen las fuentes siguientes:
- Consigna a la entrada del generador de rampa (r1119).
- Consigna de velocidad 1 (p1155).
- Consigna de velocidad 2 (p1160).
- Consigna de velocidad para el control anticipativo de velocidad (p1430).
- Consigna de DSC (si DSC está activo).
- Consigna desde PC (si tiene el mando).

Dependencia: Ver también: r1119, p1155, p1160, p1430

r1445 CO: Velocidad real filtrada / n_real filtrada

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real actual filtrada para la regulación de velocidad.

r1445 CO: Velocidad lineal real filtrada / v_real filt

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real actual filtrada para la regulación de velocidad.

r1445 CO: Velocidad real filtrada / n_real filtrada

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real actual filtrada para la regulación de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1446[0...n] Filtro de velocidad de giro real Tipo / filt_n_real Tipo

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2	2

Descripción: Ajusta el tipo de filtro general de velocidad de giro real.

Valor:
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: Paso bajo PT2: p1447, p1448
Filtro general: p1447 ... p1450

p1446[0...n] Filtro de velocidad lineal real Tipo / filt_v_real Tipo

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2	2

Descripción: Ajusta el tipo de filtro general de velocidad lineal real.

Valor:
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: Paso bajo PT2: p1447, p1448
Filtro general: p1447 ... p1450

p1447[0...n] Filtro velocidad de giro real Frecuencia propia en denominador / filt_n_real fn_d

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de velocidad real (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1413, p1446

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

p1447[0...n] Filtro de velocidad lineal real Frecuencia propia en denominador / filt_v_real fn_d

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de velocidad lineal real (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1413, p1446

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1448[0...n] Filtro de velocidad de giro real Atenuación en denominador / filt_n_real At_d

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.001	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro de velocidad de giro real (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1413, p1446

p1448[0...n] Filtro de velocidad lineal real Atenuación en denominador / filt_v_real At_d

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.001	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro de velocidad lineal real (PT2, filtro general).

Dependencia: Ver también: p1413, p1446

p1449[0...n] Filtro de velocidad de giro real Frecuencia propia en numerador / filt_n_real fn_n

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de velocidad real (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1413, p1446

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

p1449[0...n] Filtro de velocidad lineal real Frecuencia propia en numerador / filt_v_real fn_n

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de velocidad lineal real (filtro general).

Dependencia: Ver también: p1413, p1446

Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.
Este parámetro es sólo efectivo si la frecuencia propia es inferior a la mitad de la frecuencia de muestreo.

p1450[0...n] Filtro de velocidad de giro real Atenuación en numerador / filt_n_real At_n

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro de velocidad de giro real (filtro general).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1413, p1446
Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad se ha ajustado como filtro general.

p1450[0...n] Filtro de velocidad lineal real Atenuación en numerador / filt_v_real At_n

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro de velocidad lineal real (filtro general).
Dependencia: Ver también: p1413, p1446
Nota: Este parámetro es sólo efectivo si el filtro de velocidad lineal real se ha ajustado como filtro general.

p1451[0...n] Velocidad de giro real Tiempo de filtro sin encóder / n_rea t_flt s/enc

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 100 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la velocidad de giro real calculada en el modo sin encóder.
Dependencia: Ver también: p1441

p1451[0...n] Velocidad lineal real Tiempo de filtro sin encóder / v_rea t_flt s/enc

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 100 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la velocidad lineal real calculada en el modo sin encóder.
Dependencia: Ver también: p1441

p1451[0...n] Modelo de motor Velocidad de giro real Tiempo de filtro SLVC / Md_mt n_rea t_flt

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 100 [ms]	**Ajuste de fábrica** 4 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la velocidad de giro real calculada por el modelo de motor en el modo sin encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1452[0...n] Regulador velocidad giro Velocidad real Tiempo de filtro (SLVC) / n_R n_rea T_g SLVC

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 32000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 10.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la velocidad real del regulador de velocidad de giro para la regulación de velocidad sin encóder.

Nota: El efecto del filtro deberá incrementarse en caso de holguras en reductores. Con mayores tiempos de filtro deberá subirse también el tiempo de acción integral del regulador de velocidad (p. ej. con p0340 = 4).

r1454 CO: Regulador de velocidad de giro Error de regulación acción I / Reg_n Err reg. Tn

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza el error de regulación de la acción I del regulador de velocidad de giro.

Si no está activo el modelo de referencia (p1433 = 0 Hz) este parámetro equivale al error de regulación de todo el regulador PI (r1454 = r0064).

r1454 CO: Regulador de velocidad lineal Error de regulación acción I / Reg_v Err reg. Tn

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza el error de regulación de la acción I del regulador de velocidad.

Si no está activo el modelo de referencia (p1433 = 0 Hz) este parámetro equivale al error de regulación de todo el regulador PI (r1454 = r0064).

r1454 CO: Regulador de velocidad de giro Error de regulación acción I / Reg_n Err reg. Tn

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza el error de regulación de la acción I del regulador de velocidad de giro.

Si no está activo el modelo de referencia (p1433 = 0 Hz) este parámetro equivale al error de regulación de todo el regulador PI (r1454 = r0064).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1455[0...n] CI: Regulador de velocidad de giro Ganancia P Señal de adaptación / Reg_n Adap_señ Kp

SERVO	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5050
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de la señal de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad de giro.

Dependencia: Ver también: p1456, p1457, p1458, p1459

p1455[0...n] CI: Regulador de velocidad lineal Ganancia P Señal de adaptación / Reg_v Adap_señ Kp

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5050
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de la señal de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1456, p1457, p1458, p1459

p1455[0...n] CI: Regulador de velocidad de giro Ganancia P Señal de adaptación / Reg_n Adap_señ Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6050
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de la señal de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad de giro.

Dependencia: Ver también: p1456, p1457, p1458, p1459

p1456[0...n] Regulador vel giro Ganancia P Adapt. Punto de actuación inferior / Reg_n Adap Kp inf

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite inferior de actuación de la zona de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad de giro.

Los valores se dan en % y están referidos a la fuente ajustada de la señal de adaptación.

Dependencia: Ver también: p1455, p1457, p1458, p1459

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1456[0...n] Regulador vel. lineal Ganancia P Adapt. Punto actuación inferior / Reg_v Adap Kp inf

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite inferior de actuación de la zona de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad.

Los valores se dan en % y están referidos a la fuente ajustada de la señal de adaptación.

Dependencia: Ver también: p1455, p1457, p1458, p1459

p1456[0...n] Regulador vel giro Ganancia P Adapt. Punto de actuación inferior / Reg_n Adap Kp inf

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite inferior de actuación de la zona de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad de giro.

Los valores se dan en % y están referidos a la fuente ajustada de la señal de adaptación.

Dependencia: Ver también: p1455, p1457, p1458, p1459

Nota: Si la esquina superior p1457 de la adaptación del regulador de velocidad de giro se ajusta a valores más bajos que la esquina inferior p1456, la ganancia del regulador se adapta por debajo de p1457 con p1459 y por encima de p1456 con p1458.

p1457[0...n] Reg. velocidad giro Ganancia P Adapt. Punto actuación superior / Reg_n Adap Kp sup

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite superior de actuación de la zona de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad de giro.

Los valores se dan en % y están referidos a la fuente ajustada de la señal de adaptación.

Dependencia: Ver también: p1455, p1456, p1458, p1459

p1457[0...n] Regulador vel. lineal Ganancia P Adapt. Punto actuación superior / Reg_v Adap Kp sup

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite superior de actuación de la zona de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad.

Los valores se dan en % y están referidos a la fuente ajustada de la señal de adaptación.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1455, p1456, p1458, p1459

p1457[0...n] Reg. velocidad giro Ganancia P Adapt. Punto actuación superior / Reg_n Adap Kp sup

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6050
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite superior de actuación de la zona de adaptación para la adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad de giro.

Los valores se dan en % y están referidos a la fuente ajustada de la señal de adaptación.

Dependencia: Ver también: p1455, p1456, p1458, p1459

Nota: Si la esquina superior p1457 de la adaptación del regulador de velocidad de giro se ajusta a valores más bajos que la esquina inferior p1456, la ganancia del regulador se adapta por debajo de p1457 con p1459 y por encima de p1456 con p1458.

p1458[0...n] Factor de adaptación inferior / Factor_adap inf

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	200000.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta el factor de adaptación antes de la zona de adaptación (0 % ... p1456) para adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1455, p1456, p1457, p1459

p1458[0...n] Factor de adaptación inferior / Factor_adap inf

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6050
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	200000.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta el factor de adaptación antes de la zona de adaptación (0 % ... p1456) para adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1455, p1456, p1457, p1459

Nota: Si la esquina superior p1457 de la adaptación del regulador de velocidad de giro se ajusta a valores más bajos que la esquina inferior p1456, la ganancia del regulador se adapta por debajo de p1457 con p1459 y por encima de p1456 con p1458.

p1459[0...n] Factor de adaptación superior / Factor_adap sup

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	200000.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta el factor de adaptación tras la zona de adaptación (> p1457) para adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1455, p1456, p1457, p1458

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1459[0...n] Factor de adaptación superior / Factor_adap sup

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el factor de adaptación tras la zona de adaptación (> p1457) para adaptación adicional de la ganancia P del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1455, p1456, p1457, p1458

Nota: Si la esquina superior p1457 de la adaptación del regulador de velocidad de giro se ajusta a valores más bajos que la esquina inferior p1456, la ganancia del regulador se adapta por debajo de p1457 con p1459 y por encima de p1456 con p1458.

p1460[0...n] Reg. de velocidad giro Ganancia P Velocidad para adapt. inferior / Reg_n Kp n inf

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5042
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 17_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [Nms/rad]	**Máx.** 999999.000 [Nms/rad]	**Ajuste de fábrica** 0.300 [Nms/rad]

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad de giro antes de la zona de velocidad de giro de adaptación (0 ... p1464). Este valor se corresponde con el ajuste base de la ganancia P del regulador de velocidad de giro sin adaptación (p1461 = 100 %).

Dependencia: Ver también: p1461, p1464, p1465

Nota: Para el cálculo automático del regulador de velocidad sólo se considera el momento de inercia del motor (p0341). En caso de grandes momentos de inercia de la carga (p0342 > 1 o p1498 > 0) se recomienda comprobar la ganancia del regulador de velocidad.

p1460[0...n] Regulador velocidad lineal Ganancia P Señal de adaptación inf / Reg_v Kp n inf

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5042
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 24_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [Ns/m]	**Máx.** 999999.000 [Ns/m]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [Ns/m]

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad antes de la zona de velocidad de adaptación (0 ... p1464). Este valor se corresponde con el ajuste base de la ganancia P del regulador de velocidad sin adaptación (p1461 = 100 %).

Dependencia: Ver también: p1461, p1464, p1465

Nota: Para el cálculo automático del regulador de velocidad lineal sólo se considera la inercia del motor (p0341). En caso de carga con gran inercia (p0342 > 1 o p1498 > 0) se recomienda comprobar la ganancia del regulador de velocidad lineal.

p1460[0...n] Reg. de velocidad giro Ganancia P Velocidad para adapt. inferior / Reg_n Kp n inf

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000	**Máx.** 999999.000	**Ajuste de fábrica** 0.300

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad de giro antes de la zona de velocidad de giro de adaptación (0 ... p1464). Este valor se corresponde con el ajuste base de la ganancia P del regulador de velocidad de giro sin adaptación (p1461 = 100 %).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Con p0528 = 1 se representa sin dimensión la ganancia del regulador de velocidad.
Ver también: p1461, p1464, p1465

p1461[0...n] Regul. de veloc. Kp Velocidad para adapt. sup. Escala / Reg_n Kp n sup

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad de giro para la zona superior de velocidad de giro de adaptación (> p1465). La entrada se realiza referida a la ganancia P para la zona inferior de velocidad de adaptación del regulador de velocidad (% referido a p1460).

Dependencia: Ver también: p1460, p1464, p1465

Nota: Para el cálculo automático del regulador de velocidad sólo se considera el momento de inercia del motor (p0341). En caso de grandes momentos de inercia de la carga (p0342 > 1 o p1498 > 0) se recomienda comprobar la ganancia del regulador de velocidad.

p1461[0...n] Regulador velocidad lineal Ganancia P Señal de adaptación sup / Reg_v Kp n sup

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad para la zona superior de velocidad de adaptación (> p1465). La entrada se realiza referida a la ganancia P para la zona inferior de velocidad de adaptación del regulador de velocidad (% referido a p1460).

Dependencia: Ver también: p1460, p1464, p1465

Nota: Para el cálculo automático del regulador de velocidad lineal sólo se considera la inercia del motor (p0341). En caso de carga con gran inercia (p0342 > 1 o p1498 > 0) se recomienda comprobar la ganancia del regulador de velocidad lineal.

p1461[0...n] Regul. de veloc. Kp Velocidad para adapt. sup. Escala / Reg_n Kp n sup

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad de giro para la zona superior de velocidad de giro de adaptación (> p1465). La entrada se realiza referida a la ganancia P para la zona inferior de velocidad de adaptación del regulador de velocidad (% referido a p1460).

Dependencia: Ver también: p1460, p1464, p1465

Nota: Si la esquina superior p1465 de la adaptación del regulador de velocidad de giro se ajusta a valores más bajos que la esquina inferior p1464, la amplificación del regulador se adapta por debajo de p1465 con p1461. Esto permite realizar una adaptación para bajas velocidades de giro sin modificar los parámetros de regulador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1462[0...n] Regul. de veloc. Tiempo de acción integ. Veloc. para adapt. inf. / Reg_n Tn n inf

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 5040, 5042, 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 100000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 20.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro antes de la zona de velocidad de giro de adaptación (0 ... p1464).

Este valor se corresponde con el ajuste base del tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro sin adaptación (p1461 = 100 %).

Dependencia: Ver también: p1463, p1464, p1465

p1462[0...n] Regul. veloc. lineal Tiempo acción integral Velocidad adapt inf / Reg_v Tn n inf

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5042
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 100000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 20.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad antes de la zona de velocidad de adaptación (0 ... p1464).

Este valor se corresponde con el ajuste base del tiempo de acción integral del regulador de velocidad sin adaptación (p1461 = 100 %).

Dependencia: Ver también: p1463, p1464, p1465

p1462[0...n] Regul. de veloc. Tiempo de acción integ. Veloc. para adapt. inf. / Reg_n Tn n inf

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 5040, 5042, 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 100000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 20.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro antes de la zona de velocidad de giro de adaptación (0 ... p1464).

Este valor se corresponde con el ajuste base del tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro sin adaptación (p1461 = 100 %).

Dependencia: Ver también: p1463, p1464, p1465

Nota: La acción integral se para si toda la salida del regulador o la suma de la salida del regulador y el control anticipativo de par alcanza el límite de par.

p1463[0...n] Regulador de velocidad Tn Velocidad para adapt. sup. Escala / Reg_n Tn n sup

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro tras la zona de velocidad de giro de adaptación (> p1465). La entrada se realiza referida al tiempo de acción integral para la zona inferior de velocidad de giro de adaptación del regulador de velocidad de giro (% referido a p1462).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1462, p1464, p1465

p1463[0...n] Regul. veloc. lineal Tiempo acción integral Velocidad adapt sup / Reg_v Tn n sup

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad tras la zona de velocidad de adaptación (> p1465). La entrada se realiza referida al tiempo de acción integral para la zona inferior de velocidad de adaptación del regulador de velocidad (% referido a p1462).

Dependencia: Ver también: p1462, p1464, p1465

p1463[0...n] Regulador de velocidad Tn Velocidad para adapt. sup. Escala / Reg_n Tn n sup

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro tras la zona de velocidad de giro de adaptación (> p1465). La entrada se realiza referida al tiempo de acción integral para la zona inferior de velocidad de giro de adaptación del regulador de velocidad de giro (% referido a p1462).

Dependencia: Ver también: p1462, p1464, p1465

Nota: Si la esquina superior p1465 del tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro se ajusta a valores más bajos que la esquina inferior p1464, la amplificación del regulador se adapta por debajo de p1465 con p1463. Esto permite realizar una adaptación para bajas velocidades de giro sin modificar los parámetros de regulador.

p1464[0...n] Regulador de velocidad Velocidad para adaptación inferior / Reg_n n inf

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad inferior para adaptación del regulador de velocidad de giro.
Por debajo de esta velocidad de giro no actúa ninguna adaptación.

Dependencia: Ver también: p1460, p1461, p1462, p1463, p1465

p1464[0...n] Regulador de velocidad lineal Velocidad de adaptación inferior / Reg_v n inf

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad inferior para adaptación del regulador de velocidad.
Por debajo de esta velocidad no actúa ninguna adaptación.

Dependencia: Ver también: p1460, p1461, p1462, p1463, p1465

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1464[0...n] Regulador de velocidad Velocidad para adaptación inferior / Reg_n n inf

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad inferior para adaptación del regulador de velocidad de giro.
Por debajo de esta velocidad de giro no actúa ninguna adaptación.

Dependencia: Ver también: p1460, p1461, p1462, p1463, p1465

Nota: Si la esquina superior p1465 del tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro se ajusta a valores más bajos que la esquina inferior p1464, el regulador se adapta por debajo de p1465 con p1461 ó p1463. Esto permite realizar una adaptación para bajas velocidades de giro sin modificar los parámetros de regulador.

p1465[0...n] Regulador de velocidad Velocidad para adaptación superior / Reg_n n sup

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad superior para adaptación del regulador de velocidad de giro.
Por encima de esta velocidad de giro no actúa ninguna adaptación.
En la ganancia P actúa p1460 x p1461. En el tiempo de acción integral actúa p1462 x p1463.

Dependencia: Ver también: p1460, p1461, p1462, p1463, p1464

p1465[0...n] Regulador de velocidad lineal Velocidad de adaptación superior / Reg_v n sup

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad superior para adaptación del regulador de velocidad.
Por encima de esta velocidad no actúa ninguna adaptación.
En la ganancia P actúa p1460 x p1461. En el tiempo de acción integral actúa p1462 x p1463.

Dependencia: Ver también: p1460, p1461, p1462, p1463, p1464

p1465[0...n] Regulador de velocidad Velocidad para adaptación superior / Reg_n n sup

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad superior para adaptación del regulador de velocidad de giro.
Por encima de esta velocidad de giro no actúa ninguna adaptación.
En la ganancia P actúa p1460 x p1461. En el tiempo de acción integral actúa p1462 x p1463.

Dependencia: Ver también: p1460, p1461, p1462, p1463, p1464

Nota: Si la esquina superior p1465 del tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro se ajusta a valores más bajos que la esquina inferior p1464, el regulador se adapta por debajo de p1465 con p1461 ó p1463. Esto permite realizar una adaptación para bajas velocidades de giro sin modificar los parámetros de regulador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1466[0...n] CI: Regulador de velocidad Ganancia P Escalado / Reg_n Kp Escal

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado de la ganancia P del regulador de velocidad de giro. Esto permite escalar adicionalmente la ganancia P activa inclusive las adaptaciones.

p1466[0...n] CI: Regulador de velocidad lineal Ganancia P Escaldo / Reg_v Kp Escal

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado de la ganancia P del regulador de velocidad. Esto permite escalar adicionalmente la ganancia P activa inclusive las adaptaciones.

p1466[0...n] CI: Regulador de velocidad Ganancia P Escalado / Reg_n Kp Escal

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado de la ganancia P del regulador de velocidad de giro. Esto permite escalar adicionalmente la ganancia P activa inclusive las adaptaciones.

r1468 Regulador de velocidad Ganancia activa / Reg_n Kp activ

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 17_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nms/rad]	**Máx.** - [Nms/rad]	**Ajuste de fábrica** - [Nms/rad]

Descripción: Visualiza la ganancia P activa del regulador de velocidad.

r1468 Regulador de velocidad lineal Ganancia P activa / Reg_v Kp activ

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 24_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Ns/m]	**Máx.** - [Ns/m]	**Ajuste de fábrica** - [Ns/m]

Descripción: Visualiza la ganancia P activa del regulador de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1468 CO: Regulador de velocidad Ganancia activa / Reg_n Kp activ

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la ganancia P activa del regulador de velocidad.

Dependencia: Con p0528 = 1 se representa sin dimensión la ganancia del regulador de velocidad. En este caso la señal de salida de conector r1468 se aumenta en el factor 100 para mejorar la resolución.

r1469 Regulador de velocidad Tiempo de acción integral activo / Reg_n Tn activ

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo de acción integral activo del regulador de velocidad de giro.

r1469 Regulador de velocidad lineal Tiempo de acción integral activo / Reg_v Tn activ

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5042
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo de acción integral activo del regulador de velocidad.

p1470[0...n] Regulador de velocidad Modo sin encóder Ganancia P / Reg_n SLVC Kp

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 17_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [Nms/rad]	999999.000 [Nms/rad]	0.300 [Nms/rad]

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad de giro para el régimen sin encóder.

Nota: Para el cálculo automático del regulador de velocidad sólo se considera el momento de inercia del motor (p0341). En caso de grandes momentos de inercia de la carga (p0342 > 1 o p1498 > 0) se recomienda comprobar la ganancia del regulador de velocidad.

p1470[0...n] Regulador de velocidad lineal Modo sin encóder Ganancia P / Reg_v SLVC Kp

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 24_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [Ns/m]	999999.000 [Ns/m]	10.000 [Ns/m]

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad para el régimen sin encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Para el cálculo automático del regulador de velocidad lineal sólo se considera la inercia del motor (p0341). En caso de carga con gran inercia (p0342 > 1 o p1498 > 0) se recomienda comprobar la ganancia del regulador de velocidad lineal.

p1470[0...n] Regulador de velocidad Modo sin encóder Ganancia P / Reg_n SLVC Kp

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6040, 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	999999.000	0.300

Descripción: Ajusta la ganancia P del regulador de velocidad de giro para el régimen sin encóder.

Dependencia: Con p0528 = 1 se representa sin dimensión la ganancia del regulador de velocidad.

Nota: El producto de p0341 x p0342 se considera en el cálculo automático del regulador de velocidad (p0340 = 1, 3, 4).

p1472[0...n] Regulad. de velocidad Modo sin encóder Tiempo de acción integral / Reg_n SLVC Tn

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [ms]	100000.0 [ms]	20.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro para el régimen sin encóder.

p1472[0...n] Regulador veloc .lineal Modo sin encóder Tiempo acción integral / Reg_v SLVC Tn

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [ms]	100000.0 [ms]	20.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad para el régimen sin encóder.

p1472[0...n] Regulad. de velocidad Modo sin encóder Tiempo de acción integral / Reg_n SLVC Tn

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6040, 6050
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [ms]	100000.0 [ms]	20.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de velocidad de giro para el régimen sin encóder.

Nota: La acción integral se para si toda la salida del regulador o la suma de la salida del regulador y el control anticipativo de par alcanza el límite de par.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1475[0...n] CI: Regulador de velocidad Valor def. par Freno mantenimiento motor / Reg_n M_def FMM

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6040
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor definido del par al arrancar con freno de mantenimiento de motor.

Recomend.: Para mantener el par actual durante la parada del motor, se recomienda setear p1400 bit 1 = 1. Con esto se congela la Acción I del regulador de velocidad al pasar al régimen de servicio en lazo abierto.

Dependencia: La aplicación del valor definido del par para el freno de mantenimiento del motor tiene mayor prioridad que la definición del valor de integrador mediante p1477 y p1478.

Nota: La definición de la salida integral del regulador de velocidad comienza tras la desmagnetización (ver p0346, r0056 bit 4) y finaliza una vez transcurrido el tiempo de apertura p1216 del secuenciador de freno. Con un valor definido cero no tiene lugar el proceso de definición.

p1476[0...n] BI: Regulador de velocidad Parar el integrador / Reg_n Stop Integ

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para congelar el integrador en el regulador de velocidad de giro.

p1476[0...n] BI: Regulador de velocidad lineal Congelar integrador / Reg_v Stop Integ

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2520, 5040, 5042, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para congelar el integrador en el regulador de velocidad.

p1477[0...n] BI: Regulador de velocidad Definir valor de integrador / Reg_n Set Integ

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para definir el valor de Ajusta el integrador (p1478).

Dependencia: Ver también: p1478, p1479

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) p1477 y p1478 se usan para la señal STW2.6 (bloqueo de integrador regulador de velocidad).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1477[0...n] BI: Regulador de velocidad lineal Definir valor de integrador / Reg_v Set Integ

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2520, 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para definir el valor de Ajusta el integrador (p1478).

Dependencia: Ver también: p1478, p1479

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) p1477 y p1478 se usan para la señal STW2.6 (bloqueo de integrador regulador de velocidad).

p1478[0...n] CI: Regulador de velocidad de giro Valor ajuste integrador / Reg_n Valor_integ

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de Ajusta el integrador en el regulador de velocidad de giro.
La señal para definir este valor del integrador se interconecta con p1477.

Dependencia: Ver también: p1477, p1479

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) p1477 y p1478 se usan para la señal STW2.6 (bloqueo de integrador regulador de velocidad).

p1478[0...n] CI: Regulador de velocidad lineal Valor ajuste integrador / Reg_v Valor_integ

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de Ajusta el integrador en el regulador de velocidad.
La señal para definir este valor del integrador se interconecta con p1477.

Dependencia: Ver también: p1477, p1479

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) p1477 y p1478 se usan para la señal STW2.6 (bloqueo de integrador regulador de velocidad).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1478[0...n] CI: Regulador de velocidad de giro Valor ajuste integrador / Reg_n Valor_integ

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6040
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de Ajusta el integrador en el regulador de velocidad de giro.

La señal para definir este valor del integrador se interconecta con p1477.

Dependencia: El valor de Ajusta el integrador de velocidad se pondera con el factor de escala de la fuente de señal en p1479.

Si se interconecta p1478 con la salida de integrador del regulador de velocidad de giro (r1482), la acción integral del regulador se ajusta después del tiempo de magnetización (r0346) y, si existe habilitación del regulador de velocidad de giro, al último valor antes del bloqueo de impulsos. Este ajuste tiene lugar cuando no se ha interconectado ninguna orden de ajuste (p1477) o cuando en el momento del bloqueo de impulsos existe una orden de ajuste que no se desactivará hasta la siguiente habilitación de impulsos. Con regulación vectorial sin encóder debe ajustarse, además, p1400.1 = 1 a fin de que al parar el accionamiento la acción integral del regulador de velocidad de giro no se convierta en cero.

Para que al ajustar la salida de integrador sólo se capte el par estático, se recomienda realizar un control anticipativo completo del par acelerador (p. ej., p1496).

Si p1478 está interconectado con otra salida distinta a r1482, tras la magnetización y la habilitación del regulador de velocidad de giro también tiene lugar un único Ajusta la salida de integrador si la orden de ajuste no está interconectada (p1477 = 0).

Ver también: p1477, p1479

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1479[0...n] CI: Regulador de velocidad de giro Valor ajuste integrador Escalado / R_n Val_I Escala

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6040
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del valor de ajuste del integrador (p1478) del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1477, p1478

r1480 CO: Regulador de velocidad Salida de par PI / Reg_n salida_PI-M

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1590, 5040, 5042, 5060, 5210, 6060
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par a la salida del regulador de velocidad de giro PI.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1480 CO: Regulador de velocidad lineal Salida de fuerza PI / Reg_v salida_PI-F

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1590, 5040, 5042, 5060, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la consigna de fuerza a la salida del regulador de velocidad PI.

r1481 CO: Regulador de velocidad Salida de par P / Reg_n salida_P-M

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210, 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par a la salida del regulador de velocidad de giro P.

r1481 CO: Regulador de velocidad lineal Salida de fuerza P / Reg_v salida_P-F

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la consigna de fuerza a la salida del regulador de velocidad P.

r1482 CO: Regulador de velocidad Salida de par I / Reg_n salida_I-M

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210, 6030, 6040
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par a la salida del regulador de velocidad de giro I.

r1482 CO: Regulador de velocidad lineal Salida de fuerza I / Reg_v salida_I-F

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la consigna de fuerza a la salida del regulador de velocidad I.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1486[0...n] CI: Estatismo Par compensador / Estat M_comp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6030
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el par compensador dentro del cálculo del estatismo.

p1487[0...n] Estatismo Par compensador Escalado / Estat M_comp Escl

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6030
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta la escala para el par compensador dentro del cálculo del estatismo.

p1488[0...n] Entrada de estatismo Fuente / E estatismo Fuente

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6030
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	3	0

Descripción: Ajusta la fuente para la realimentación de estatismo.

Valor:
0: Realimentación de estatismo con conectada
1: Estatismo antes de consigna de par
2: Estatismo antes de salida de regulador de velocidad
3: Estatismo antes de salida integrador regulador de velocidad

Dependencia: Ver también: p1489, r1490, p1492

p1489[0...n] Realimentación estatismo Escalado / Estatismo Escalado

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6030
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	0.500	0.050

Descripción: Ajusta el escalado de la realimentación para estatismo.

Dependencia: Ver también: p1488, r1490, p1492

Nota: Ejemplo:

Valor 0.05 significa que para un par del orden del par asignado del motor se produce una reducción de aprox. un 5 % de la velocidad asignada del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1490 CO: Realimentación estatismo Reducción de velocidad / Estatis reduc_n

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6030
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la señal de salida del cálculo de estatismo. El resultado de la realimentación para estatismo se resta, en caso de activación (p1492), de la consigna de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1488, p1489, p1492

p1492[0...n] BI: Realimentación de estatismo Habilitación / Habil. Estatismo

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2520, 6030
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Habilita la suma del estatismo a la consigna de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1488, p1489, r1490

Nota: La velocidad de estatismo se calcula aunque no esté presente la habilitación, pero no se resta del valor de consigna de velocidad. Esto permite restar el resultado de este cálculo de la velocidad de otro accionamiento.

r1493 CO: Momento de inercia total / M_inercia total

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [kgm²]	- [kgm²]	- [kgm²]

Descripción: Visualiza el momento de inercia total parametrizado ((p0341 * p0342) + p1498) sin valoración por medio de escala a través de p1497.

Dependencia: Ver también: p1300, p1402, p1404, p1497

Nota: El momento de inercia total parametrizado considerando p1497 influye en el control anticipativo de par/velocidad de giro.

El control anticipativo de par/velocidad de giro está activado en modo sin encóder o si se ha activado el control anticipativo de par/velocidad con encóder (p1402.4 = 1).

r1493 CO: Carga Masa / Carga Masa

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 27_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [kg]	- [kg]	- [kg]

Descripción: Visualiza la masa total parametrizada ((p0341 * p0342) + p1498) sin valoración por medio de escala a través de p1497.

Dependencia: Ver también: p1300, p1402, p1404, p1497

Nota: La masa total parametrizada considerando p1497 influye en el control anticipativo de fuerza/velocidad en modo sin encóder o, si se ha activado el control anticipativo de fuerza/velocidad, con encóder (p1402.4).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1493 CO: Momento de inercia total / M_inercia total

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6031
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [kgm²]	**Máx.** - [kgm²]	**Ajuste de fábrica** - [kgm²]

Descripción: Visualiza el momento de inercia total parametrizado ((p0341 * p0342) * p1496) sin valoración por escala a través de p1497.

p1494[0...n] Regulador velocidad Realimentación integrador Cte. de tiempo / Reg_n Reset_Intg T

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 1000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro PT1 para la realimentación del integrador.

El integrador del regulador de velocidad se reparametriza mediante una realimentación a un filtro PT1 (comportamiento paso bajo, 1.er orden).

Es aplicable:

p1494 < 0.25 (2 x p0115[1]) --> El filtro PT1 no está activo, actúa el integrador puro.

p1494 >= 0.25 (2 x p0115[1]) --> El filtro PT1 está activo y ha reemplazado al integrador puro.

Nota: Aplicaciones:

Es posible suprimir movimientos con consigna cero y rozamiento dominante a costa de una diferencia valor de consigna-real permanente. Esto permite evitar p. ej. la oscilación de un eje parado y regulado en posición (efecto stick-slip o rebases transitorios al desplazar en pasos de micras.

También se evitan tensiones mecánicas en ejes unidos de forma rígida (p. ej. en cabezales sincronizados, ejes maestro-esclavo).

p1494[0...n] Regulador vel. lineal Realimentación integrador Cte de tiempo / Reg_v Reset_Intg T

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5040, 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 1000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro PT1 para la realimentación del integrador.

El integrador del regulador de velocidad se reparametriza mediante una realimentación a un filtro PT1 (comportamiento paso bajo, 1er orden).

Es aplicable:

p1494 < 0.25 (2 x p0115[1]) --> El filtro PT1 no está activo, actúa el integrador puro.

p1494 >= 0.25 (2 x p0115[1]) --> El filtro PT1 está activo y ha reemplazado al integrador puro.

Nota: Aplicaciones:

Es posible suprimir movimientos con consigna cero y rozamiento dominante a costa de una diferencia valor de consigna-real permanente. Esto permite evitar p. ej. la oscilación de un eje parado y regulado en posición (efecto stick-slip o rebases transitorios al desplazar en pasos de micras.

También se evitan tensiones mecánicas en ejes unidos de forma rígida (p. ej. en cabezales sincronizados, ejes maestro-esclavo).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1495[0...n] CI: Control anticipativo de la aceleración / CA_a

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6031
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2007	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el control anticipativo de la aceleración.

Dependencia: La fuente de señal para la aceleración se activa con p1400.2 = 1.

Con p1400.2 = 0 se calcula el control anticipativo de aceleración a partir del cambio de consigna de velocidad de r0062.

Con p1400.2 = 0 y modelo de referencia activo (p1400.3 = 1) se desconecta el control anticipativo de aceleración.

Ver también: p1400, p1496

Nota: Si la aceleración es específica como señal externa, entonces el par acelerador (r1518) se calcula como sigue:

r1518 = Aceleración (% de p2007)/100% * (p2007 * 60 s)/p0311 * r0345/1 s * r0333

p1496[0...n] Control anticipativo de aceleración Escalado / a_ant Escalado

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 6031
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	10000.0 [%]	0.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado para el control anticipativo de aceleración del regulador de velocidad.

Dependencia: Cuando se activa el modelo de referencia (p1400.3 = 1) y existe control anticipativo de aceleración (p1400.2 = 0), entonces se desconecta el control anticipativo de la aceleración. El modelo de referencia (p1400.3 = 1) y el control anticipativo de aceleración (p1400.2 = 1) pueden funcionar conjuntamente.

Ver también: p0341, p0342

Nota: Este parámetro es ajustado por la Medida en giro (ver p1960) a 100 %.

El control anticipativo de aceleración no se deberá aplicar si la señal de consigna de velocidad tiene mucha ondulación (p. ej. consigna analógica) y está desactivado el redondeo en el generador de rampa de velocidad.

En caso de presencia de holguras en reductores tampoco se recomienda usar control anticipativo.

p1497[0...n] CI: Momento de inercia Escala / M_inerc Escal

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5042, 5210, 6030, 6031
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la escala del momento de inercia.

Atención: Este parámetro carece de efecto cuando está activada la función "Estimador de momento de inercia" (r0108.10 = 1, p1400.18 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1497[0...n] CI: Masa del motor Escala / Masa motor Escal

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la escala de la masa del motor.

Atención: Este parámetro carece de efecto cuando está activada la función "Estimador de momento de inercia" (r0108.10 = 1, p1400.18 = 1).

p1497[0...n] CI: Momento de inercia Escala / M_inerc Escal

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5042, 5210, 6030, 6031
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la escala del momento de inercia.

p1498[0...n] Carga Momento de inercia / Carga Inercia

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [kgm²]	**Máx.** 100000.00000 [kgm²]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [kgm²]

Descripción: Ajusta el par de inercia de carga.

Nota: (p0341 * p0342) + p1498 afectan el control anticipativo de velocidad/par en régimen sin encóder.

p1498[0...n] Carga Masa / Carga Masa

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 27_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [kg]	**Máx.** 10000.00000 [kg]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [kg]

Descripción: Ajusta la masa de carga.

Nota: (p0341 * p0342) + p1498 afectan el control anticipativo de velocidad/fuerza en régimen sin encóder.

p1499[0...n] Aceleración con regulación de par Escalado / a con reg_ M_ Esc

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6030
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 400.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado para el integrador de aceleración a bajas velocidades (sólo en regulación de par sin encóder).

Dependencia: Ver también: p0341, p0342

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1500[0...n] Macro Entradas de conector (CI) para consignas de par / Macro CI M_cons

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	999999	0

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.

Se interconectan las entradas de conector (CI) para las consignas de par del juego de datos de mando correspondiente (Command Data Set, CDS).

El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Ejemplo:

p1500 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: p0015, p0700, p1000, r8573

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Durante la Puesta en marcha rápida (p3900 == 1), ¡al escribir en parámetros del grupo QUICK_IBN no se señalizan posibles fallos !

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8573. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8573.

Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.

CI: Entrada de conector (Connector Input)

p1500[0...n] Macro Entradas de conector (CI) para consignas de fuerza / Macro CI F_cons

SERVO (Lin)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	999999	0

Descripción: Ejecución del archivo de macro correspondiente.

Se interconectan las entradas de conector (CI) de las consignas de fuerza del juego de datos de mando correspondiente (Command Data Set, CDS).

El archivo de macro seleccionado debe estar disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Ejemplo:

p1500 = 6 --> se ejecuta el archivo de macro PM000006.ACX.

Dependencia: Ver también: p0015, p0700, p1000, r8573

Precaución: Al ejecutar una macro determinada se realizan y se hacen efectivos los ajustes correspondientes programados.

Atención: Durante la Puesta en marcha rápida (p3900 == 1), ¡al escribir en parámetros del grupo QUICK_IBN no se señalizan posibles fallos !

Nota: Las macros existentes en el directorio indicado se visualizan en r8573. En la lista de experto del software de puesta en marcha no existe r8573.

Las macros existentes de serie se describen en la documentación técnica del producto respectivo.

CI: Entrada de conector (Connector Input)

p1501[0...n] BI: Conmutar entre regulación de velocidad/par / Conmut reg_n/reg_M

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1700, 2520, 5060, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la conmutación entre regulación de velocidad y par.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Los conectores de entrada para la aplicación de par están definidos por p1511, p1512 y p1513.
Ver también: p1300

Precaución: Si no está activa la regulación de par (p1300) y se conmuta a ésta (p1501), DES1 (p0840) no tiene reacción de freno propia, sino supresión de impulsos al detectarse la parada (p1226, p1227).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Señal 0: Regulación de velocidad
Señal 1: Regulación de par

p1501[0...n] BI: Conmutar entre regulación de velocidad/fuerza / Conmut reg_n/reg_F

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2520, 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la conmutación entre regulación de velocidad y fuerza.

Dependencia: Los conectores de entrada para la aplicación de fuerza están definidos por p1511, p1512 y p1513.
Ver también: p1300

Precaución: Si no está activa la regulación de fuerza (p1300) y se conmuta a ésta (p1501), DES1 (p0840) no tiene reacción de freno propia, sino supresión de impulsos al detectarse la parada (p1226, p1227).

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Señal 0: Regulación de velocidad
Señal 1: Regulación de fuerza

p1502[0...n] BI: Congelar estimador de momento de inercia / Congel estim J

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para congelar el momento de inercia estimado.
Señal 0:
Estimador de momento de inercia activo.
Señal 1:
Momento de inercia determinado congelado.

Dependencia: Ver también: p1300

Nota: Sólo actúa cuando está activado el módulo de función "Estimador de momento de inercia" (r0108.10 = 1) y p1400.18 = 1.
En caso de funcionamiento con encóder, también se debe ajustar p1402.4 = 1.

p1503[0...n] CI: Consigna de par / M_cons

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1700, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de par de la regulación de par.

Nota: Se conmuta a regulación de par si en p1300 se ha seleccionado regulación de par o si esta selección se realiza a través de la fuente de conmutación en p1501.
La conmutación por p1501 es también posible durante el funcionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1508 CO: Consigna de par antes de par adicional / M_cons antes M_ad

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6030, 6060, 6722
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par antes de aplicar el par adicional.

En regulación de velocidad r1508 se corresponde con la salida del regulador de velocidad; en regulación de par r1508 se corresponde con la consigna de par de la fuente de señal asignada en p1503.

r1509 CO: Consigna de par antes de limitación de par / M_cons antes lim_M

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1590, 5060, 5610
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par total antes de la limitación de par (suma de salida de regulador, par adicional y, dado el caso, par de control anticipativo en régimen sin encóder).

r1509 CO: Consigna de fuerza antes de limitación de fuerza / F_conl ant lim_F

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1590, 5060, 5610
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la consigna de fuerza total antes de la limitación de fuerza (suma de salida de regulador, fuerza adicional y, dado el caso, fuerza de control anticipativo en régimen sin encóder).

p1511[0...n] CI: Par adicional 1 / M_adic 1

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el par adicional 1.

p1511[0...n] CI: Fuerza adicional 1 / F_adic 1

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la fuerza adicional 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1512[0...n] CI: Par adicional 1 Escalado / M_ad 1 Escalado

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del par adicional 1.

p1512[0...n] CI: Fuerza adicional 1 Escalado / F_ad 1 Escalado

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado de la fuerza adicional 1.

p1513[0...n] CI: Par adicional 2 / M_adic 2

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el par adicional 2.

p1513[0...n] CI: Fuerza adicional 2 / F_adic 2

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la fuerza adicional 2.

p1514[0...n] Par adicional 2 Escalado / M_ad 2 Escalado

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado para el par adicional 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1515 Par adicional total / M_adicional total

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el par adicional total.
El valor indicado resulta de la suma de los pares adicionales 1 y 2 (p1511, p1512, p1513, p1514).

r1515 Fuerza adicional total / F_adicional total

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5040, 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la fuerza adicional total.
El valor indicado resulta de la suma de las fuerzas adicionales 1 y 2 (p1511, p1512, p1513, p1514).

r1516 CO: Par adicional y par acelerador / M_ad + M_aceler

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la suma del par adicional y del par acelerador.
El valor indicado resulta de la suma del par adicional filtrado y el par acelerador (p1516 = p1518[1] + r1515).

p1517[0...n] Par acelerador Constante de tiempo de filtro / M_aceler T_filtr

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5042, 5210, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 100.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 4.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro del par acelerador.

Nota: El parámetro sólo actúa en servoaccionamientos si operan sin encóder.
En accionamientos vectoriales el control anticipativo de aceleración se bloquea si el filtro alisador está ajustado al máximo.

p1517[0...n] Fuerza aceleradora Constante de tiempo de filtro / F_aceler T_filtr

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 100.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 4.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro de la fuerza aceleradora.

Nota: El parámetro sólo actúa en servoaccionamientos si operan sin encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1518[0...1] CO: Par acelerador / M_aceler

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el par acelerador para el control anticipativo del regulador de velocidad si se ha activado el control anticipativo de par/velocidad de giro (p1402.4 = 1) o en modo sin encóder.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrada

Dependencia: Ver también: p0341, p0342, p1300, p1402, r1493, p1497, p1498

r1518[0...1] CO: Fuerza aceleradora / F_aceler

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5042, 5210
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la fuerza aceleradora para el control anticipativo del regulador de velocidad lineal si se ha activado el control anticipativo de fuerza/velocidad (p1402.4 = 1) o en modo sin encóder.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrada

Dependencia: Ver también: p0341, p0342, p1300, p1402, r1493, p1497, p1498

r1518[0...1] CO: Par acelerador / M_aceler

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6060
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el par acelerador para el control anticipativo del regulador de velocidad.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrada

Dependencia: Ver también: p0341, p0342, p1496

p1520[0...n] CO: Límite de par superior/en motor / M_máx sup/motor

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta el límite de par fijo superior o en régimen motor.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p0500, p1521, p1522, p1523, p1532, r1538, r1539

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Si se ajustan valores negativos en el límite superior de par (p1520 < 0), esto puede provocar la marcha "intempestiva" del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1520[0...n] CO: Límite de fuerza superior/en motor / F_max sup/motor

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000000.00 [N]	20000000.00 [N]	0.00 [N]

Descripción: Ajusta el límite de fuerza fijo superior o en régimen motor.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior

p1400.4 = 1: motor/generador

Ver también: p0500, p1521, p1522, p1523, p1532, r1538, r1539

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:

Si se ajustan valores negativos en el límite superior de par (p1520 < 0), esto puede provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1520[0...n] CO: Límite de par superior / M_máx sup

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1700, 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000000.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta el límite de par superior fijo.

Dependencia: Ver también: p1521, p1522, p1523, r1538, r1539

Peligro: Si se ajustan valores negativos en el límite superior de par (p1520 < 0), esto puede provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: El límite de par se limita al cuádruple del par nominal del motor. En el cálculo automático de los parámetros del motor/regulación (p0340), el límite de par se ajusta adaptándolo al límite de intensidad (p0640).

p1521[0...n] CO: Límite de par inferior/en generador / M_máx inf/gen

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20000000.00 [Nm]	1000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta el límite de par fijo inferior o en régimen generador.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior

p1400.4 = 1: motor/generador

Ver también: p0500, p1520, p1522, p1523, p1532

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:

Si se ajustan valores positivos en el límite inferior de par (p1521 > 0), esto puede provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1521[0...n] CO: Límite de fuerza inferior/en generador / F_max inf/gen

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -20000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: Ajusta el límite de fuerza fijo inferior o en régimen generador.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p0500, p1520, p1522, p1523, p1532

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Si se ajustan valores positivos en el límite inferior de par (p1521 > 0), esto puede provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1521[0...n] CO: Límite de par inferior / M_máx inf

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -20000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta el límite de par inferior fijo.

Dependencia: Ver también: p1520, p1522, p1523, p1532

Peligro: Si se ajustan valores positivos en el límite inferior de par (p1521 > 0), esto puede provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: El límite de par se limita al cuádruple del par nominal del motor. En el cálculo automático de los parámetros del motor/regulación (p0340), el límite de par se ajusta adaptándolo al límite de intensidad (p0640).

p1522[0...n] CI: Límite de par superior/en motor / M_máx sup/motor

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1610, 5620, 5630, 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1520[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de par / fuerza superior o en motor.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p1520, p1521, p1523, p1532

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Los valores negativos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1522[0...n] CI: Límite de fuerza superior/en motor / F_max sup/motor

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1610, 5620, 5630, 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1520[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de par / fuerza superior o en motor.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p1520, p1521, p1523, p1532

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Los valores negativos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

p1522[0...n] CI: Límite de par superior / M_máx sup

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1520[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de par superior.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1523

Peligro: Los valores negativos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

p1523[0...n] CI: Límite de par inferior/en generador / M_máx inf/gen

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1610, 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1521[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de par / fuerza inferior o en generador.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p1520, p1521, p1522, p1532

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Los valores positivos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1523[0...n] CI: Límite de fuerza inferior/en generador / F_max inf/gen

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1610, 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1521[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de par / fuerza inferior o en generador.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p1520, p1521, p1522, p1532

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Los valores positivos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

p1523[0...n] CI: Límite de par inferior / M_máx inf

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1700, 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1521[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de par inferior.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522

Peligro: Los valores positivos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

p1524[0...n] CO: Límite de par superior/en motor Escalado / M_máx sup/mot Esc

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -2000.0 [%]	**Máx.** 2000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado para el límite de par superior o en motor

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: Este parámetro puede interconectarse a voluntad.
El valor tiene el significado arriba mencionado si está interconectado desde la entrada de conector p1528.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1524[0...n] CO: Límite de fuerza superior/en motor Escala / F_máx sup/mot Esc

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -2000.0 [%]	**Máx.** 2000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el factor de escala para el límite de fuerza superior o en motor

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: Este parámetro puede interconectarse a voluntad.
El valor tiene el significado arriba mencionado si está interconectado desde la entrada de conector p1528.

p1524[0...n] CO: Límite de par superior Escalado / M_máx sup Escl

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -2000.0 [%]	**Máx.** 2000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la escala para el límite de par superior.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: Este parámetro puede interconectarse a voluntad.
El valor tiene el significado arriba mencionado si está interconectado desde la entrada de conector p1528.

p1525[0...n] CO: Límite de par inferior/en generador Escalado / M_máx inf/gen Esc

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -2000.0 [%]	**Máx.** 2000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado para el límite de par inferior o en generador.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: Este parámetro puede interconectarse a voluntad.
El valor tiene el significado arriba mencionado si está interconectado desde la entrada de conector p1528.

p1525[0...n] CO: Límite de fuerza inferior/en generador Escala / F_máx inf/gen Esc

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -2000.0 [%]	**Máx.** 2000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la escala para el límite de fuerza inferior o en modo generador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: Este parámetro puede interconectarse a voluntad.
El valor tiene el significado arriba mencionado si está interconectado desde la entrada de conector p1528.

p1525[0...n] CO: Límite de par inferior Escalado / M_máx inf Escl

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -2000.0 [%]	**Máx.** 2000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la escala para el límite de par inferior.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: Este parámetro puede interconectarse a voluntad.
El valor tiene el significado arriba mencionado si está interconectado desde la entrada de conector p1528.

r1526 CO: Límite de par superior/en motor sin offset / M_máx sup sin offs

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par superior de todos los límites de par sin offset.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

r1526 CO: Límite de fuerza superior/en motor sin offset / F_máx sup sin offs

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza el límite de fuerza superior de todos los límites de fuerza sin offset.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

r1526 CO: Límite de par superior sin offset / M_máx sup sin offs

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6060, 6630, 6640
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par superior de todos los límites de par sin offset.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

r1527 CO: Límite de par inferior/en generador sin offset / M_máx inf sin offs

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par inferior de todos los límites de par sin offset.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

r1527 CO: Límite de fuerza inferior/en generador sin offset / F_máx inf sin offs

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza el límite de fuerza inferior de todos los límites de fuerza sin offset.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador
Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

r1527 CO: Límite de par inferior sin offset / M_máx inf sin offs

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6060, 6630, 6640
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par inferior de todos los límites de par sin offset.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

p1528[0...n] CI: Límite de par superior/en motor Escalado / M_máx sup/mot Esc

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1610, 3617, 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1524[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el factor de escala del límite de par superior o en motor en p1522.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Los valores negativos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1528[0...n] CI: Límite de fuerza superior/en motor Escala / F_máx sup/mot Esc

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1610, 3617, 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1524[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el factor de escala del límite de fuerza superior o en motor en p1522.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior

p1400.4 = 1: motor/generador

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:

Los valores negativos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1528[0...n] CI: Límite de par superior Escalado / M_máx sup Escl

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1524[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de par superior o en motor en p1522.

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:

Los valores negativos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1529[0...n] CI: Límite de par inferior/en generador Escalado / M_máx inf/gen Esc

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1610, 3617, 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1525[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el factor de escala del límite de par inferior o en generador in p1523.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior

p1400.4 = 1: motor/generador

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:

Los valores positivos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1529[0...n] CI: Límite de fuerza inferior/en generador Escala / F_máx inf/gen Esc

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1610, 3617, 5620, 5630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1525[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el factor de escala del límite de fuerza inferior o en generador in p1523.

Dependencia: p1400.4 = 0: inferior/superior
p1400.4 = 1: motor/generador

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Los valores positivos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1529[0...n] CI: Límite de par inferior Escalado / M_máx inf Escl

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1525[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de par inferior o en motor en p1523.

Peligro: Con p1400.4 = 0 (límite de par superior/inferior) es aplicable:
Los valores positivos resultantes de la fuente de señal y el factor de escala pueden provocar la marcha "intempestiva" del motor.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1530[0...n] Límite de potencia en modo motor / P_máx mot

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5640
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 14_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [kW]	**Máx.** 100000.00 [kW]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [kW]

Descripción: Ajusta el límite de potencia en régimen motor.

Dependencia: Ver también: p0500, p1531

p1530[0...n] Límite de potencia en modo motor / P_máx mot

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5640
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 14_8	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [kW]	**Máx.** 100000.00 [kW]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [kW]

Descripción: Ajusta el límite de potencia en régimen motor.

Dependencia: Ver también: p0500, p1531

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1530[0...n] Límite de potencia en modo motor / P_máx mot

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 14_5	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [kW]	**Máx.** 100000.00 [kW]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [kW]

Descripción: Ajusta el límite de potencia en régimen motor.

Dependencia: Ver también: p0500, p1531

Nota: El límite de potencia se limita al triple de la potencia nominal del motor.

p1531[0...n] Límite de potencia en modo generador / P_máx gen

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 14_5	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -100000.00 [kW]	**Máx.** -0.01 [kW]	**Ajuste de fábrica** -0.01 [kW]

Descripción: Ajusta el límite de potencia en régimen generador.

Dependencia: Ver también: p0500, p1530

p1531[0...n] Límite de potencia en modo generador / P_máx gen

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 14_8	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -100000.00 [kW]	**Máx.** -0.01 [kW]	**Ajuste de fábrica** -0.01 [kW]

Descripción: Ajusta el límite de potencia en régimen generador.

Dependencia: Ver también: p0500, p1530

p1531[0...n] Límite de potencia en modo generador / P_máx gen

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 14_5	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -100000.00 [kW]	**Máx.** -0.01 [kW]	**Ajuste de fábrica** -0.01 [kW]

Descripción: Ajusta el límite de potencia en régimen generador.

Dependencia: Ver también: p0500, p1530

Nota: El límite de potencia se limita al triple de la potencia asignada del motor.

En etapas de potencia sin capacidad de regeneración, el límite de potencia en modo generador se preajusta al 30% del límite de potencia en modo motor p1530 y en relación con la potencia asignada del convertidor respecto a la potencia asignada del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1532[0...n] CO: Límite de par Offset / M_max Offset

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630, 5650, 7010, 8012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. -100000.00 [Nm]	**Máx.** 100000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta el offset de par para el límite de par.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p1532[0...n] CO: Offset de fuerza Límite de fuerza / F_max Offset

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5620, 5630, 5650, 7010, 8012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. -100000.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: Ajusta el offset de fuerza para el límite de fuerza.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

r1533 Límite de intensidad formadora de par total / Iq_max total

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5640, 5722, 6640
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad formadora de par / fuerza máxima debida a todas las limitaciones de intensidad.

r1533 Límite de intensidad formadora de fuerza total / Iq_max total

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5640, 5722, 6640
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad formadora de par / fuerza máxima debida a todas las limitaciones de intensidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1534 CO: Límite de par superior total / M_máx sup. total

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1610, 5620, 5630, 5640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par superior de todos los límites de par.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529, p1532

r1534 CO: Límite de fuerza superior total / F_máx sup. total

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1610, 5620, 5630, 5640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza el límite de fuerza superior de todos los límites de fuerza.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529, p1532

r1535 CO: Límite de par inferior total / M_máx inf. total

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1610, 5620, 5630, 5640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par inferior de todos los límites de par.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529, p1532

r1535 CO: Límite de fuerza inferior total / F_máx inf. total

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1610, 5620, 5630, 5640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza el límite de fuerza inferior de todos los límites de fuerza.

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529, p1532

r1536 Límite de intensidad máximo Intensidad formadora de par / Isq_máx

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6640, 6710
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la limitación máxima para la componente de intensidad formadora de par.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1537 Límite de intensidad mínimo Intensidad formadora de par / Isq_mín

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6640, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la limitación mínima para la componente de intensidad formadora de par.

r1538 CO: Límite de par superior activo / M_máx sup activ

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par superior activo actualmente.

Nota: El límite de par superior activo se reduce respecto al límite de par superior ajustado p1520 si se reduce el límite de intensidad p0640 o se aumenta la intensidad magnetizante asignada del motor asíncrono p0320.

Para VECTOR se aplica: este puede ser el caso en la medición en giro (ver p1960).

Para VECTOR se aplica: es posible otra limitación de par variable (p. ej., entrada de binector p1540).

El límite de par p1520 puede recalcularse con p0340 = 1, 3 ó 5.

r1538 CO: Límite de fuerza superior activo / F_max sup activ

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1610, 5610, 5650
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza el límite de fuerza superior activo actualmente.

Nota: Si se baja el límite de intensidad p0640 se reduce el límite de fuerza superior activo respecto al límite de fuerza superior ajustado en p1520.

El límite de fuerza p1520 puede recalcularse con p0340 = 1, 3 ó 5.

r1539 CO: Límite de par inferior activo / M_máx inf activ

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par inferior activo actualmente.

Nota: El límite de par inferior activo se reduce respecto al límite de par inferior ajustado p1521 si se reduce el límite de intensidad p0640 o se aumenta la intensidad magnetizante asignada del motor asíncrono p0320.

Para VECTOR se aplica: este puede ser el caso en la medición en giro (ver p1960).

Para VECTOR se aplica: es posible otra limitación de par variable (p. ej., entrada de binector p1541).

El límite de par p1520 puede recalcularse con p0340 = 1, 3 ó 5.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1539 CO: Límite de fuerza inferior activo / F_max inf activ

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1610, 5610, 5650
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza el límite de fuerza inferior activo actualmente.

Nota: Si se baja el límite de intensidad p0640 se reduce el límite de fuerza inferior activo respecto al límite de fuerza inferior ajustado en p1521.

El límite de fuerza p1520 puede recalcularse con p0340 = 1, 3 ó 5.

p1540[0...n] CI: Límite de par Regulador de velocidad superior Escalado / M_máx Reg_n s Esc

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1700, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de par superior y para limitar la salida del regulador de velocidad.

p1541[0...n] CI: Límite de par Regulador de velocidad inferior Escalado / M_máx Reg_n i Esc

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 1700, 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de par inferior y para limitar la salida del regulador de velocidad.

p1542[0...n] CI: Desplazamiento hasta tope mecánico Reducción de par / MaTM red_M

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5610
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la reducción de par / fuerza en la marcha hasta tope mecánico. Este valor se transforma en un factor y se interconecta con el escalado de las limitaciones de par / fuerza.

Dependencia: Ver también: p1528, p1529, r1543, p1544, p1545

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1542[0...n] CI: Marcha a tope mecánico Reducción de fuerza / MaTM red_F

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5610
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la reducción de par / fuerza en la marcha hasta tope mecánico. Este valor se transforma en un factor y se interconecta con el escalado de las limitaciones de par / fuerza.

Dependencia: Ver también: p1528, p1529, r1543, p1544, p1545

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

r1543 CO: Marcha hasta tope mecánico Par Escalado / MaTM M Escl

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5610
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el factor calculado internamente para interconectar con el escalado de las limitaciones de par / fuerza.

Dependencia: Ver también: p1528, p1529, p1542, p1544, p1545

r1543 CO: Marcha hasta tope mecánico Fuerza Escalado / MaTM F Escl

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5610
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el factor calculado internamente para interconectar con el escalado de las limitaciones de par / fuerza.

Dependencia: Ver también: p1528, p1529, p1542, p1544, p1545

p1544 Marcha a tope mecánico Valoración Reducción de par / MaTM red_M Val

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5610
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [%]	**Máx.** 65535 [%]	**Ajuste de fábrica** 100 [%]

Descripción: Ajuste para valorar la reducción de par / fuerza en la marcha hasta tope mecánico.

Dependencia: Ver también: p1528, p1529, p1542, r1543, p1545

Nota: 4000 hex (16384 dec) en la palabra de mando MOMRED equivale a una reducción en el porcentaje definido en este parámetro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1544 Marcha a tope mecánico Valoración Reducción de fuerza / MaTM redF Val

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5610
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [%]	65535 [%]	100 [%]

Descripción: Ajuste para valorar la reducción de par / fuerza en la marcha hasta tope mecánico.

Dependencia: Ver también: p1528, p1529, p1542, r1543, p1545

Nota: 4000 hex (16384 dec) en la palabra de mando MOMRED equivale a una reducción en el porcentaje definido en este parámetro.

p1545[0...n] BI: Desplazamiento hasta tope mecánico Activación / MaTM Activación

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2520, 3617, 8012
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar/desactivar la función "Marcha hasta tope mecánico".
1: Marcha hasta mecánico activa
0: Está desactivada la marcha hasta tope mecánico

Dependencia: Ver también: p1542, r1543, p1544

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p1545[0...n] BI: Desplazamiento hasta tope mecánico Activación / MaTM Activación

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2520, 3617, 8012
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar/desactivar la función "Marcha hasta tope mecánico".
1: Marcha hasta mecánico activa
0: Está desactivada la marcha hasta tope mecánico

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Este parámetro lo usa el PosS (ver p2686).
En la marcha hasta tope mecánico se suprime el fallo F07900 "Motor bloqueado".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1546 Umbral de velocidad régimen motor/generador / n_umbral mot/gen

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 20.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para la limitación en motor/generador.
Para velocidades de giro inferiores en valor absoluto a p1546, es aplicable:
- Con p1400.13 = 0: Limitación en motor (el umbral de velocidad de giro se compara con la velocidad de giro real).
- Con p1400.13 = 1: Limitación en generador (el umbral de velocidad de giro se compara con la consigna de velocidad de giro).

p1546 Umbral de velocidad lineal modo motor/generador / v_umbral mot/gen

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.20 [m/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad para la limitación en motor/generador.
Para velocidades inferiores en valor absoluto a p1546, es aplicable:
- Con p1400.13 = 0: Limitación en motor (el umbral de velocidad lineal se compara con la velocidad lineal real).
- Con p1400.13 = 1: Limitación en generador (el umbral de velocidad lineal se compara con la consigna de velocidad lineal).

r1547[0...1] CO: Límite de par para salida Regulador de velocidad / M_max Salida reg_n

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el límite de par para limitar la salida del regulador de velocidad.

Índice: [0] = Límite superior
[1] = Límite inferior

r1548[0...1] CO: Límite de intensidad de vuelco formadora de par máxima / Isq_max vuelco

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la limitación para la componente de intensidad formadora de par por parte del cálculo de vuelco, la limitación de intensidad de los Motor Modules, así como por la parametrización en p0640.

Índice: [0] = Límite superior
[1] = Límite inferior

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1549 CO: Valor real potencia de vuelco / P_vuelc

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5640
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia de vuelco momentánea del motor.

Dependencia: Ver también: p0326

Nota: La potencia de vuelco se ve afectada por p0326, p0353, p0354 y p0356.

r1549 CO: Valor real potencia de vuelco / P_vuelc

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5640
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_8	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia de vuelco momentánea del motor.

Dependencia: Ver también: p0326

Nota: La potencia de vuelco se ve afectada por p0326, p0353, p0354 y p0356.

p1550[0...n] BI: Adopción par actual como offset de par / Adopc. par actual

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 9718.23

Descripción: Con flanco positivo se usa el par actual (r0079[0]) en este instante en lugar del offset de par de p1532, siempre que p1550 siga a 1.

p1550[0...n] BI: Adopción fuerza actual como offset de fuerza / Adop fuerza actual

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 9718.23

Descripción: Con flanco positivo se usa la fuerza actual (r0079[0]) en este instante en lugar del offset de fuerza de p1532, siempre que p1550 siga a 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1551[0...n] BI: Límite de par variable/Fuente de señal fija / Lim_M var/F_s fija

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5620, 5630, 6060, 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para conmutar los límites de par entre las opciones "variable" y "fijo".
Señal 1 de BI: p1551:
Actúa el límite de par variable (límite de par fijo + factor de escala).
Señal 0 de BI: p1551:
Actúa el límite de par fijo.
Ejemplo:
Para que con parada rápida (DES3) actúe el límite de par fijo deberá estar interconectada la BI: p1551 = r0899.5.

p1551[0...n] BI: Límite de fuerza variable/Fuente de señal fija / Lim_F var/F_s fija

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5620, 5630, 6060, 6630
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para conmutar los límites de fuerza entre las opciones "variable" y "fijo".
Señal 1 de BI: p1551:
Actúa el límite de fuerza variable (límite de fuerza fijo + factor de escala).
Señal 0 de BI: p1551:
Actúa el límite de fuerza fijo.
Ejemplo:
Para que con parada rápida (DES3) actúe el límite de fuerza fijo deberá estar interconectada la BI: p1551 = r0899.5.

p1552[0...n] CI: Límite de par superior Factor escala sin offset / M_máx s Esc s offs

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de par superior y para limitar la salida del regulador de velocidad sin considerar los límites de intensidad y potencia.

Atención:
La limitación del regulador de velocidad solo se activa si en la entrada de conector p1552 o p1554 se ha ajustado una interconexión BICO (diferente al ajuste de fábrica).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1552[0...n] CI: Límite de fuerza superior Factor escala sin offset / F_máx s/Esc s offs

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de fuerza superior y para limitar la salida del regulador de velocidad lineal sin considerar los límites de intensidad y potencia.

Atención: La limitación del regulador de velocidad solo se activa si en la entrada de conector p1552 o p1554 se ha ajustado una interconexión BICO (diferente al ajuste de fábrica).

p1552[0...n] CI: Límite de par superior Factor escala sin offset / M_máx s Esc s offs

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de par superior y para limitar la salida del regulador de velocidad sin considerar los límites de intensidad y potencia.

p1554[0...n] CI: Límite de par inferior Factor escala sin offset / M_máx i Esc s offs

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de par inferior y para limitar la salida del regulador de velocidad sin considerar los límites de intensidad y potencia.

Atención: La limitación del regulador de velocidad solo se activa si en la entrada de conector p1552 o p1554 se ha ajustado una interconexión BICO (diferente al ajuste de fábrica).

p1554[0...n] CI: Límite de fuerza inferior Factor escala sin offset / F_máx if Esc s/off

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 5060
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de fuerza inferior y para limitar la salida del regulador de velocidad lineal sin considerar los límites de intensidad y potencia.

Atención: La limitación del regulador de velocidad solo se activa si en la entrada de conector p1552 o p1554 se ha ajustado una interconexión BICO (diferente al ajuste de fábrica).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1554[0...n] CI: Límite de par inferior Factor escala sin offset / M_máx i Esc s offs

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6060
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el escalado del límite de par inferior y para limitar la salida del regulador de velocidad sin considerar los límites de intensidad y potencia.

p1555[0...n] CI: Límite de potencia / P_máx

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** r2004	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite de potencia en régimen motor y en régimen generador.

Dependencia: Ver también: p1530, p1531

Nota: El límite de potencia en régimen motor resulta del mínimo de p1530 y de la señal leída.
El límite de potencia en régimen generador resulta del máximo de p1531 y de la señal leída, en este caso negativa.

p1556[0...n] Límite de potencia Escala / Escal p_máx

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6640
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00	340.28235E36	0.00

Descripción: Ajusta el factor de escala de la fuente de señal para el límite de potencia en régimen motor y en régimen generador.
0 significa que o hay limitación de potencia.

p1569[0...n] CI: Par adicional 3 / M_adic 3

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	3841[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el par adicional 3.

Dependencia: Ver también: p3842

Atención: La entrada de señal está situada tras el límite de par (r1538, r1539). En accionamientos vectoriales, las señales aplicadas sólo son limitadas por los límites de intensidad y potencia.

Nota: La entrada de señal se usa preferentemente para aplicar la característica de fricción. La compensación de la fricción sólo surte efecto si la salida del regulador de velocidad topa con su límite de par pero no se han alcanzado aún los límites de intensidad (sólo aplicable a accionamientos vectoriales).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1569[0...n] CI: Fuerza adicional 3 / F_adic 3

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 3841[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la fuerza adicional 3.

Dependencia: Ver también: p3842

Atención: La entrada de señal está situada tras el límite de fuerza (r1538, r1539). En accionamientos vectoriales, las señales aplicadas sólo son limitadas por los límites de intensidad y potencia.

Nota: La entrada de señal se usa preferentemente para aplicar la característica de fricción. La compensación de la fricción sólo surte efecto si la salida del regulador de velocidad lineal topa con su límite de fuerza pero no se han alcanzado aún los límites de intensidad (sólo aplicable a accionamientos vectoriales).

p1570[0...n] CO: Consigna de flujo / Consigna de flujo

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6722
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. 50.0 [%]	**Máx.** 200.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la consigna de flujo referida al flujo asignado del motor.

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: Con p1570 > 100% la consigna de flujo aumenta, en función de la carga, del 100% (en vacío) al valor ajustado en p1570 (vía par asignado del motor) si p1580 > 0%.

p1571[0...n] CI: Consigna de flujo adicional / Cons flujo adic

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6725
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de flujo adicional.

Atención: Una consigna de flujo baja puede hacer volcar el accionamiento si la carga es elevada. Por lo tanto, la adaptación de la consigna de flujo sólo debe utilizarse si las variaciones de la carga se realizan lentamente.

Nota: La consigna de flujo adicional se limita a +/- 50%.

p1572[0...n] Consigna de flujo adicional / Cons flujo adic

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6726
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 100.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [%]

Descripción: Ajusta la consigna de flujo adicional para el regulador de flujo.
El valor está referido al flujo asignado del motor.

Atención: Para modo de regulación normal este parámetro deberá resetearse a 0 %.

Nota: El parámetro sirve para optimizar el regulador de flujo. Este ajuste no tiene efecto sobre el modelo de corriente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1573[0...n] Umbral de flujo Magnetización / Umb_fluj Magn

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6722
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 200.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de flujo para habilitar la consigna de velocidad y finalizar la magnetización (r0056.4).

Nota: El parámetro sólo tiene efecto si el flujo real durante la magnetización alcanza el umbral p1573 antes del tiempo ajustado en p0346.

Durante el rearranque al vuelo (ver p1200) y tras el frenado por inyección de corriente continua (ver p1231) este parámetro carece de efecto.

p1574[0...n] Reserva dinámica de tensión / U_reserva dinámica

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6723, 6724
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 150.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 10.0 [Vef]

Descripción: Ajusta una reserva dinámica de tensión.

Nota: Con debilitamiento de campo hay que contar con limitaciones en la respuesta dinámica de regulación debido a las restringidas posibilidades de variar la tensión. Esto puede mejorarse aumentando la reserva de tensión. Al aumentar la reserva se reduce la tensión de salida máxima estacionaria (r0071).

p1576[0...n] Elevación de flujo Velocidad para adaptación inferior / Elev flujo n inf

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6725
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad inferior para adaptación de la elevación de flujo.

Por debajo de esta velocidad de giro se usa el valor en p1570 como consigna de flujo.

p1577[0...n] Elevación de flujo Velocidad para adaptación superior / Elev flujo n sup

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6725
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1.0 [%]	**Máx.** 10000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 200.0 [%]

Descripción: Ajusta la velocidad superior para adaptación de la elevación de flujo.

Por encima de esta velocidad de giro se usa como consigna de flujo el flujo nominal del motor (100 %).

Dependencia: El valor del parámero está referido a la velocidad inferior para adaptación de la elevación de flujo.

Ver también: p1576

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1578[0...n] Reducción de flujo Debilitación de flujo Tiempo de filtro / Red_fluj Deb T_fil

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5722
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	20 [ms]	5000 [ms]	200 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la consigna de flujo si éste se debilita debido a una reducción de flujo (p1581 < 100%).

Dependencia: Ver también: p1579, p1581

p1579[0...n] Reducción de flujo Establecimiento de flujo Tiempo de filtro / Red_fluj Est T_fil

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5722
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	5000 [ms]	4 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la consigna de flujo si éste es establece debido a una reducción de flujo (p1581 < 100%).

Dependencia: Ver también: p1578, p1581

Nota: Un tiempo de filtro grande prolonga el tiempo que transcurre hasta que se alcanza el par máximo a partir de la fase en vacío.

p1580[0...n] Optimización de rendimiento / Opt. rendimiento

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6722
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [%]	100 [%]	0 [%]

Descripción: Ajusta la optimización del rendimiento. En la optimización del rendimiento la consigna de flujo de la regulación se adapta en función de la carga.

Con p1580 = 100 % la consigna de flujo en vacío se reduce al 50 % del flujo nominal del motor.

Nota: Esta función sólo tiene sentido activarla si no se exige gran respuesta dinámica al regulador de velocidad. Para evitar oscilaciones deberán adaptarse, si es necesario, los parámetros del regulador de velocidad de giro (aumentar Tn, reducir Kp).

También es importante aumentar el tiempo del filtro de consigna de flujo (p1582).

p1581[0...n] Reducción de flujo Factor / Red_fluj Factor

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5722
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	20 [%]	100 [%]	100 [%]

Descripción: Ajusta el factor con el que se reduce el flujo en vacío.

Para un valor de 100%, la reducción de flujo está desconectada.

Este parámetro se refiere al flujo consignado en la característica de debilitamiento de campo.

La reducción de flujo permite disminuir las pérdidas en el motor asíncrono en vacío o en caso de pares pequeños. Sin embargo, esto produce un aumento del tiempo hasta que se alcanza el par máximo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Recomend.: En caso de motores asíncronos con ranuras del rotor cerradas se recomienda aumentar el tiempo de acción integral del regulador de intensidad (p1717), p. ej., hacerlo 3 veces mayor.

Para un funcionamiento estable, el máximo factor de debilitamiento de campo en el modo con encóder debe ser menor que 16 y, en el modo sin encóder, menor que 4. Se recomiendan factores de debilitamiento de campo menores. El factor de debilitamiento de campo se calcula como sigue:

(p1082 * 100% * 600 V) / (p0348 * p1581 * p0070)

Para reducir las pérdidas por magnetización y desmagnetización se recomienda adaptar los tiempos de filtro para el debilitamiento (p1578) y el establecimiento (p1579) de flujo.

Para reducir las pérdidas al aumentar o al reducir el par se recomienda filtrar la consigna de par (filtro de consigna de intensidad (p1656...) o filtro de velocidad real (p1441)).

Dependencia: Ver también: p1578, p1579

Nota: Sólo tiene sentido activar esta función en caso de requisitos dinámicos bajos del regulador de velocidad y fases frecuentes con carga baja.

Para evitar oscilaciones deben adaptarse, si es necesario, los parámetros del regulador de velocidad (reducir Kp (p1460, p1470), aumentar Tn (p1462, p1472)).

En el modo sin encóder no es posible la reducción de flujo para motores asíncronos con ranuras del rotor cerradas.

p1582[0...n] Consigna de flujo Tiempo de filtro / Cons flujo t_filtr

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6722, 6724, 6725
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 4 [ms]	**Máx.** 5000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 15 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la consigna de flujo.

r1583 Consigna de flujo filtrada / Cons flujo filtr.

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6722, 6723, 6724
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna de flujo filtrada.

El valor está referido al flujo asignado del motor.

p1584[0...n] Debilitamiento de campo Consigna de flujo Tiempo de filtro / Deb campo T_filt

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6722
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 20000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la consigna de flujo en debilitamiento de campo.

Recomend.: El filtrado debe usarse sobre todo si no hay realimentación a la red y, por ello, la tensión en el circuito intermedio puede subir muy rápidamente.

Nota: Sólo se alisa la subida de la consigna de flujo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1585[0...n] Flujo real Tiempo de filtro / Flujo real t_filtr

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	1000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el flujo real.

p1585[0...n] Flujo real Tiempo de filtro / Flujo real t_filtr

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6726
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	1000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el flujo real.

p1586[0...n] Característica debilitamiento de campo Escala / DebilCamp Esc

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	80.0 [%]	120.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta la escala de la característica de control anticipativo para el punto de aplicación del debilitamiento de campo.

Para valores superiores a 100 % el debilitamiento de campo comienza, en caso de carga parcial, a una velocidad más alta.

Nota: Si el punto de aplicación del debilitamiento de campo se desplaza a menores velocidades, la reserva de tensión aumenta en el caso de carga parcial.

Si el punto de aplicación del debilitamiento de campo se desplaza a mayores velocidades, la reserva de tensión disminuye de la forma correspondiente, de manera que para cambios rápidos de carga hay que contar con pérdidas dinámicas.

r1589 Intensidad debilitamiento de campo Valor de control anticipativo / I_DebilCamp CtrAnt

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6724
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza el valor de control anticipativo para la intensidad con debilitamiento de campo.

p1590[0...n] Regulador de flujo Ganancia P / Reg_flujo Kp

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5722
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [A/Vs]	999999.0 [A/Vs]	10.0 [A/Vs]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de flujo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro no tiene efecto en motores síncronos.
El valor se predetermina automáticamente durante la primera puesta en marcha dependiendo del tipo de motor.
Este valor se recalcula al calcular los parámetros del regulador (p0340 = 4).

p1590[0...n] Regulador de flujo Ganancia P / Reg_flujo Kp

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6723
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0	**Máx.** 999999.0	**Ajuste de fábrica** 10.0

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de flujo.
Nota: El valor se predetermina automáticamente durante la primera puesta en marcha dependiendo del tipo de motor.
Este valor se recalcula al calcular los parámetros del regulador (p0340 = 4).

p1592[0...n] Regulador de flujo Tiempo de acción integral / Reg_flujo Tn

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5722
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 30 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral para el regulador de flujo.
Nota: Este parámetro no tiene efecto en motores síncronos.
El valor se predetermina automáticamente durante la primera puesta en marcha dependiendo del tipo de motor.
Este valor se recalcula al calcular los parámetros del regulador (p0340 = 4).

p1592[0...n] Regulador de flujo Tiempo de acción integral / Reg_flujo Tn

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6723
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 30 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral para el regulador de flujo.
Nota: El valor se predetermina automáticamente durante la primera puesta en marcha dependiendo del tipo de motor.
Este valor se recalcula al calcular los parámetros del regulador (p0340 = 4).

r1593[0...1] CO: Regulador debilitamiento de campo/regulador de flujo Salida / Reg_camp/fl Sal

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6723, 6724, 6726
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la salida del regulador de debilitamiento de campo (motor síncrono) o la salida del regulador de flujo (motor síncrono con excitación independiente, motor asíncrono).
Índice: [0] = Salida PI
[1] = Salida I

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1594[0...n] Regulador de debilit. de campo Ganancia P / Reg_cam Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6724
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00	**Máx.** 1000.00	**Ajuste de fábrica** 0.00

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de debilitamiento de campo.

p1596[0...n] Regulador de debilitamiento de campo Tiempo acción integral / Reg_DebilCamp Tn

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6723, 6724
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 50 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de debilitamiento de campo.

r1597 CO: Regulador de debilitamiento de campo Salida / Reg_Camp Sal

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6723
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la salida del regulador de debilitamiento de campo.
El valor está referido al flujo asignado del motor.

r1598 CO: Consigna de flujo total / Consigna flujo tot

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714, 6723, 6724, 6725, 6726, 8018
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna de flujo activa.
El valor está referido al flujo asignado del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1599[0...n] Regulador de flujo Diferencia de corriente de excitación / Reg_fluj Dif_I_exc

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	100.0 [%]	3.0 [%]

Descripción: Ajusta la diferencia permitida entre valor real y valor de consigna de intensidad de excitación.

Dentro de esta diferencia actúa el regulador de flujo de corriente de excitación.

Si dicha diferencia supera el límite indicado, entonces se congela la acción I del regulador de flujo de excitación. En su lugar se activa una acción I adicional (tiempo de acción integral según p1592) en el regulador de flujo de la corriente formadora de campo.

Si la vuelve a estar dentro de la banda correcta, entonces se reactiva la acción I del regulador de flujo de excitación y se va reduciendo de forma exponencial en el tiempo la acción I del regulador de flujo de la corriente formadora de campo La reducción de la acción I en función del tiempo se realiza en dependencia de las constantes de tiempo del rotor (r0384).

p1600[0...n] Regulador de flujo P Ganancia P / Reg_flujo P Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0	999999.0	10.0

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de flujo P para motor síncrono con excitación independiente (FEM).

Nota: El valor se predetermina automáticamente durante la primera puesta en marcha dependiendo del tipo de motor.

Este valor se recalcula al calcular los parámetros del regulador (p0340 = 4).

r1602 CO: Regulador de flujo P Salida / Reg flujo P Salida

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6726, 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la salida del regulador de flujo P para motor síncrono con excitación independiente (FEM).

p1604[0...n] Método de impulsos Límite de intensidad / Imp Lím intens

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [Aef]	10000.00 [Aef]	0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el límite de intensidad efectivo dentro del método de impulsos.

Nota: La característica de saturación del motor define el régimen de servicio disponible para el método de impulsos.

Este régimen de servicio se ajusta mediante el límite de intensidad.

Al poner en marcha un motor de lista el método se ajusta automáticamente en función del tipo de motor usado.

De lo contrario, el ajuste predeterminado se realiza con la intensidad nominal del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1605[0...n] Método de impulsos Patrón Configuración / Patr impul config

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	2	2

Descripción: Ajusta el patrón de impulsos utilizado para estimar continuamente la posición del rotor.
Nota:
Para la activación del método de patrón de impulsos, ver p1750.

Valor:
1: pm
2: ppmm

Dependencia: Ver también: p1750

Nota: Al poner en marcha un motor de lista el método se ajusta automáticamente en función del tipo de motor usado.

r1606 CO: Método de impulsos Patrón actual / Patrón impul act

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2	-

Descripción: Visualiza el patrón de impulsos utilizado actualmente para estimar continuamente la posición del rotor.

Valor:
0: Ninguno
1: pm
2: ppmm

Dependencia: Ver también: p1605, p1750

p1607[0...n] Método de impulsos Excitación / Impulsos excit

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [mVs]	20000.000 [mVs]	32.000 [mVs]

Descripción: Ajusta la amplitud de excitación (impulso tensión-tiempo) para el método de impulsos con el que se estima continuamente la posición del rotor.

Dependencia: Ver también: p1605, p1750

r1608[0...6] CO: Método de impulsos Respuesta / Impulsos resp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza las respuestas de señal a la excitación del método de impulsos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Fase R
[1] = Fase S
[2] = D estimado
[3] = Q estimado
[4] = D estimado AC
[5] = Q estimado AC
[6] = Módulo fasor AC

Dependencia: Ver también: p1605, p1607, p1750

p1609[0...n] Modo I/F Consigna de intensidad / Modo I/f Cons_I

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la consigna de intensidad de estátor para el funcionamiento de un motor síncrono con excitación independiente (FEM) en el modo I/f (p1300 = 18).

p1610[0...n] Consigna de par estática (SLVC) / M_cons estático

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1710, 6721, 6722, 6726
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -200.0 [%]	**Máx.** 200.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 50.0 [%]

Descripción: Ajusta la consigna estática de par para la zona de baja velocidad en regulación vectorial sin encóder (SLVC).
El parámetro se entra en % referido al par asignado del motor (r0333).
En regulación vectorial sin encóder se impone una cierta intensidad estando desconectado el modelo del motor. p1610 representa la carga máxima que aparece con consigna de velocidad constante.

Atención: Siempre conviene ajustar p1610 como mínimo un 10 % superior a la carga estacionaria máxima que aparece.

Nota: Con p1610 = 0% se calcula una consigna de intensidad que equivale al régimen en vacío (ASM: intensidad magnetizante nominal).
Con p1610 = 100 % se calcula una consigna de intensidad que equivale al par asignado del motor.
Los valores negativos se convierten en consignas positivas en caso de motores asíncronos y motores síncronos con excitación por imanes permanentes.

p1611[0...n] Par acelerador adicional (SLVC) / M_ad_aceler

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1710, 6721, 6722, 6726
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 30.0 [%]

Descripción: Entrada de la consigna dinámica de par para la zona de baja velocidad en regulación vectorial sin encóder (SLVC).
El parámetro se entra en % referido al par asignado del motor (r0333).

Nota: Al acelerar y frenar p1611 se suma a p1610; el par total resultante se convierte en una consigna de intensidad, y se regula en función de la misma.
Para pares aceleradores puros es siempre más favorable aplicar el control anticipativo del regulador de velocidad (p1496).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1612[0...n] Consigna de intensidad Lazo abierto sin encóder / I_cons sin encóder

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la consigna de intensidad para régimen controlado sin encóder.

Nota: El valor actúa en velocidades de giro inferiores a p1755 y constituye una reserva para un posible par de carga o bien un error en el momento de inercia.

p1612[0...n] Consigna de intensidad magnetizante controlada / Id_cons ctrl

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la consigna de intensidad magnetizante en el modo controlado sin encóder.

El valor sólo es válido durante la orientación del modelo de corriente.

Dependencia: Ver también: p1610, p1611

Nota: El valor actúa en velocidades de giro inferiores a p1755 y constituye una reserva para un posible par de carga o bien un error en el momento de inercia.

p1616[0...n] Consigna de intensidad Tiempo de filtro / I_cons T_filtro

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6721, 6722, 6726
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 4 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 40 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la consigna de intensidad o par en el régimen de servicio en lazo abierto para la regulación vectorial sin encóder.

Nota: El parámetro sólo actúa en la zona con corriente impuesta cuando se trabaja con regulación vectorial sin encóder.

La consigna de intensidad en los motores asíncronos se calcula a partir de p1610 y la consigna de par en los motores síncronos con excitación independiente, a partir de p1611.

r1617 CO: Consigna de par (controlada) / M_cons Def SLVC

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Consigna de par para la regulación sin encóder de la máquina síncrona con excitación independiente en el régimen de servicio en lazo abierto (bajo p1755 * p1756).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1618 Regulador de modelo de corriente Control anticipativo / Reg_mod_I Cant

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza el valor de control anticipativo del regulador de modelo de corriente. Se trata de una corriente magnetizante en dirección d.

p1619[0...n] Corrección consigna/valor real Umbral / Corr ConsReal Um

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Umbral para corrección de la consigna y el valor real en dirección q del modelo de corriente.

p1620[0...n] Intensidad estatórica mínima / I_estátor mín

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -10000.00 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad estatórica mínima para motor síncrono con excitación independiente (FEM).
Un valor negativo significa que la corriente estatórica formadora de campo (eje d) tiene signo negativo. El valor válido se limita internamente al 50 % de la intensidad asignada del motor (p0305).

p1621[0...n] Velocidad de conmutación a cos phi = 1 interno / n_conm cos phi=1

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad a la que se conmuta de cos phi = 1 interno a externo.
Si el valor ajustado supera la velocidad asignada, se conmuta a cos phi = 1 interno en todo el rango de velocidad.

p1622[0...n] Consigna de intensidad formadora de campo Cte de tiempo filtro / Cons_Id T_filtro

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.1 [ms]	**Máx.** 200.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 20.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro para la consigna de la componente de intensidad formadora de campo.
La intensidad así filtrada interviene en el cálculo de cos phi.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1623[0...1] Consigna de Intensidad formadora de campo (estacionaria) / Id_cons estac.

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6723, 6726, 6727
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna estacionaria de intensidad formadora de campo (Id_cons).

Nota: Rel. a índice 1:

Visualiza la intensidad formadora de campo estacionaria en el lado del estátor para motores síncronos con excitación independiente sin la componente de vigilancia de la intensidad de excitación (r1644).

r1624 Consigna de Intensidad formadora de campo total / Cons_Id total

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6640, 6721, 6723, 6727
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna de formadora de campo limitada (Id_cons).

Esta se compone de la consigna de intensidad formadora de campo estacionaria r1623 y una componente dinámica que sólo aparece cuando hay cambios en la consigna de flujo.

p1625[0...n] Consigna corriente de excitación Calibración / Cons_I_exc Cal

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 200.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Factor de ganancia para valorar la consigna de corriente de la excitación.

r1626 CO: Consigna corriente de excitación / Cons_I_exc

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna de corriente de excitación calculada.

Dependencia: Ver también: p0390

r1627 CO: Modelo de corriente Ángulo de carga / Mod_I Áng carga

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el ángulo de carga del modelo de corriente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1628[0...n] Regulador de modelo de corriente Factor dinámico / Reg_mod_I F dinam

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1 [%]	400 [%]	50 [%]

Descripción: Ajusta el factor de dinámica para el regulador de modelo de corriente.

p1629[0...n] Regulador de modelo de corriente Ganancia P / Reg_mod_I Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	100000.000	0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de modelo de corriente.
Una vez acabada la puesta en marcha este valor se preajusta automáticamente vía p3900 o vía p0340.

p1630[0...n] Regulador de modelo de corriente Tiempo acción integral / Reg_mod_I Tn

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [ms]	10000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral para el regulador de modelo de corriente.
Una vez acabada la puesta en marcha este valor se preajusta automáticamente vía p3900 o vía p0340.

r1631 Regulador de modelo de corriente Ganancia P activa / Reg_mod_I Kp act

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la ganancia P activa del regulador del modelo de corriente.

r1632 Regulador modelo de corriente Tiempo de acción integral activo / Reg_mod_I Tn activ

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo de acción integral activo del regulador del modelo de corriente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1633 Modelo de corriente Consigna de flujo / Mod_I Cons flujo

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna de flujo activa del modelo de corriente.
El valor está referido al flujo asignado del motor.

r1634 Modelo de corriente Flujo real / Mod_I Flujo real

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el flujo real activo del modelo de corriente.
El valor está referido al flujo asignado del motor.

r1635 Regulador de modelo de corriente Acción I / Reg_mod_I Acción I

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la acción I del regulador de modelo de corriente.

r1636 Regulador de modelo de corriente Salida / Reg_mod_I Sal

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la salida del regulador de modelo de corriente.

r1637 Modelo de corriente Corriente magnetizante eje d / Mod_I I_mag eje d

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente magnetizante del modelo de corriente en el eje d.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1638 Modelo de corriente Corriente magnetizante eje q / Mod_I I_mag eje q

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente magnetizante del modelo de corriente en el eje q.

r1639 CO: Modelo de corriente Isq tras correc. valor real / Mod_I Corr Isq

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente estatórica en el eje q tras la corrección de intensidad real.

p1640[0...n] CI: Corriente de excitación real Fuente de señal / I_exc_real F_s

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor real de la corriente de excitación.

r1641 Corriente excitación real / I_exc_Vreal

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727, 8018
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la corriente real de excitación.

Dependencia: Ver también: p0390

p1642[0...n] Intensidad mínima de excitación / I_exc mínima

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.1 [%]	**Máx.** 50.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 5.0 [%]

Descripción: Ajusta la intensidad mínima de excitación.
Esto permite evitar intensidades de excitación negativas.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1643[0...n] Ganancia Regulación Intensidad mínima de excitación / I_exc mín Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00	5.00	0.40

Descripción: Ajusta la ganancia para el regulador de intensidad mínima de excitación.
Actúa cuando la intensidad de excitación es inferior al 75 % de p1642.

Dependencia: Ver también: p1642

r1644 CO: Vigilancia de intensidad de excitación Salida / Vig_I_exc Sal

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6727
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la salida de la vigilancia de intensidad de excitación para motores síncronos con excitación independiente.

p1645[0...6] BI: Excitación Respuestas Fuente de señal / Exc Resp F_s

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6495
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de las diferentes señales de respuesta de la excitación.

Índice:
[0] = Excitación lista para conexión
[1] = Excitación lista servicio
[2] = Excitación en servicio
[3] = Excitación Señalización agrupada Fallo
[4] = Excitación Señalización agrupada Alarma
[5] = No usado
[6] = No usado

Dependencia: Ver también: r1649

p1646 Excitación Tiempo de vigilancia / Excit t_retard

VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6495
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	2.0 [s]	1300.0 [s]	20.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia de la excitación.
Tras una orden Con debe recibirse la respuesta antes de que transcurra este tiempo.

Nota: Tras la orden de conexión de la excitación (r1648.0 = 1), su señal de respuesta deberá a r1649.1 antes de que transcurra este tiempo de vigilancia (BI: p1645[1]).
Este tiempo de vigilancia actúa desde la habilitación del servicio de la excitación (r1648.3 = 1) hasta la respuesta "Excitación en servicio" (r1649.2 = 1, BI: p1645[2]).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1647 Excitación Retardo a desconexión / Exc t_Des

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6495
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [s]	5.0 [s]	0.8 [s]

Descripción: Ajuste la temporización para la desconexión del equipo de excitación.

Nota: La temporización comienza a correr cuando al desconectar resulta r0863.0 = 0
Al acabar la temporización de retardo se resetean r1648.0 y r1648.3.

r1648.0...11 CO/BO: Excitación Palabra de mando / Excitac STW

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6495
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando para el equipo de excitación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Conectar excitación	Sí	No	-
01	Excitación No DES2	Sí	No	-
02	Excitación No DES3	Sí	No	-
03	Excitación habilitar servicio	Sí	No	-
07	Excitación Confirmar fallo	Sí	No	-
10	Mando por equipo de excitación	Sí	No	-
11	Sist. excit. sin escobillas Invertir consigna corriente excit.	Sí	No	-

r1649.0...7 CO/BO: Excitación Palabra de estado / Excitación ZSW

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6495
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del equipo de excitación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Excitación lista para conexión Respuesta	Sí	No	-
01	Excitación lista para servicio Respuesta	Sí	No	-
02	Excitación en servicio Respuesta	Sí	No	-
03	Excitación Señalización agrupada Fallo	Sí	No	-
07	Excitación Señalización agrupada Alarma	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1645

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1650 Consigna de intensidad formadora de par antes del filtro / Iq_cons ante filtr

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna de intensidad formadora de par Iqcons tras los límites de par y la interpolación de ciclo antes de los filtros de consigna de intensidad.

r1650 Consigna de intensidad formadora de fuerza antes del filtro / Iq_cons ante filtr

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna de intensidad formadora de fuerza Iqcons tras los límites de fuerza y la interpolación de ciclo antes de los filtros de consigna de intensidad.

r1651 CO: Consigna de par Generador de funciones / GF M_cons

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par del generador de funciones.

r1651 CO: Consigna de fuerza Generador de funciones / GF F_cons

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la consigna de fuerza del generador de funciones.

p1653[0...n] Cons. intensidad formadora par Tiempo filt. mínimo / Isq_s T_filtr mín

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.1 [ms]	**Máx.** 20.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.1 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro mínima para la consigna de la componente de intensidad formadora de par.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1654[0...n] Cons. intensidad formadora par Tiempo filt. Debilitamiento campo / Isq_s T_filt DebC

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.1 [ms]	50.0 [ms]	4.8 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro para la consigna de la componente de intensidad formadora de par.

Nota: El tiempo de filtro sólo actúa al alcanzar el debilitamiento de campo.

p1655[0...4] CI: Filtro consigna intensidad/vel. real Sintoniz. frecuencia propia / Filt cons I/n f_n

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1710, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para sintonizar la frecuencia propia del filtro de consigna de intensidad 1, 2 y el filtro de velocidad real 5.

Índice:
[0] = Filtro 1
[1] = Filtro 2
[2] = Reservado
[3] = Reservado
[4] = Filtro 5

p1656[0...n] Filtro de consigna de intensidad Activación / I_cons_filt act

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0001 bin

Descripción: Ajuste para activar/desactivar los filtros de consigna de intensidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Filtro 1	Activo	Inactivo	-
01	Filtro 2	Activo	Inactivo	-
02	Filtro 3	Activo	Inactivo	-
03	Filtro 4	Activo	Inactivo	-

Dependencia: Los filtros de consigna de intensidad se parametrizan a partir de p1657.

Nota: Si no se necesitan todos los filtros, conviene no dejar huecos empezando por el filtro 1.

p1656[0...n] Filtro de consigna de intensidad/velocidad real Activación / I_cons_filt act

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4715, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0001 bin

Descripción: Ajuste para activar/desactivar los filtros de consigna de intensidad 1, 2 y el filtro de velocidad real 5.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Filtro 1	Activo	Inactivo	-
01	Filtro 2	Activo	Inactivo	-
04	Filtro 5	Activo	Inactivo	-

Dependencia: Los filtros de consigna de intensidad/velocidad real se parametrizan a partir de p1657.

Nota: Si no se necesitan todos los filtros, conviene no dejar huecos empezando por el filtro 1.

p1657[0...n] Filtro de consigna de intensidad 1 Tipo / I_cons_filt 1 Tipo

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T | **Calculado:** CALC_MOD_CON | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1	2	1

Descripción: Ajusta el filtro de consigna de intensidad 1 como paso bajo (PT2) o como filtro general de 2º orden ampliado.

Valor:
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 1 se activa con p1656.0 y se parametriza con p1657 ... p1661.

Nota: En el filtro general avanzado de 2º orden, al ser iguales las frecuencias propias en el numerador y denominador, es decir frecuencia de parabanda, se implementa un filtro parabanda. Si se selecciona atenuación cero en el numerador se inhibe totalmente la frecuencia parabanda.

Mediante la ecuación del ancho de banda de 3 dB es posible determinar la atenuación en denominador:

f_3dBAncho_banda = 2 * D_denominador * f_frecuencia_parabanda

p1658[0...n] Filtro de consigna de intensidad 1 Denominador de frec. propia / I_cons_filt 1 fn_n

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T | **Calculado:** CALC_MOD_CON | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de intensidad 1 (PT2, filtro general).

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 1 se activa con p1656.0 y se parametriza con p1657 ... p1661.

p1659[0...n] Filtro de consigna de intensidad 1 Denominador de atenuación / I_cons_filt 1 D_n

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T | **Calculado:** CALC_MOD_CON | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.001	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en denominador para el filtro de consigna de intensidad 1.

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 1 se activa con p1656.0 y se parametriza con p1657 ... p1661.

p1660[0...n] Filtro de consigna de intensidad 1 Numerador de frec. propia / I_cons_filt 1 fn_z

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de consigna de intensidad 1 (filtro general).

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 1 se activa con p1656.0 y se parametriza con p1657 ... p1661.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1661[0...n] Filtro de consigna de intensidad 1 Numerador de atenuación / I_cons_filt 1 D_z

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en numerador para el filtro de consigna de intensidad 1.

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 1 se activa con p1656.0 y se parametriza con p1657 ... p1661.

p1662[0...n] Filtro de consigna de intensidad 2 Tipo / I_cons_filt 2 Tipo

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1	**Máx.** 2	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta el filtro de consigna de intensidad 2 como paso bajo (PT2) o como filtro general de 2º orden ampliado.

Valor:
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 2 se activa con p1656.1 y se parametriza con p1662 ... p1666.

Nota: En el filtro general avanzado de 2º orden, al ser iguales las frecuencias propias en el numerador y denominador, es decir frecuencia de parabanda, se implementa un filtro parabanda. Si se selecciona atenuación cero en el numerador se inhibe totalmente la frecuencia parabanda.

Mediante la ecuación del ancho de banda de 3 dB es posible determinar la atenuación en denominador:

f_3dBAncho_banda = 2 * D_denominador * f_frecuencia_parabanda

p1663[0...n] Filtro de consigna de intensidad 2 Denominador de frec. propia / I_cons_filt 2 fn_n

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de intensidad 2 (PT2, filtro general).

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 2 se activa con p1656.1 y se parametriza con p1662 ... p1666.

p1664[0...n] Filtro de consigna de intensidad 2 Denominador de atenuación / I_cons_filt 2 D_n

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en denominador para el filtro de consigna de intensidad 2.

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 2 se activa con p1656.1 y se parametriza con p1662 ... p1666.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1665[0...n] Filtro de consigna de intensidad 2 Numerador de frec. propia / I_cons_filt 2 fn_z

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de consigna de intensidad 2 (filtro general).

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 2 se activa con p1656.1 y se parametriza con p1662 ... p1666.

p1666[0...n] Filtro de consigna de intensidad 2 Numerador de atenuación / I_cons_filt 2 D_z

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710, 6710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en numerador para el filtro de consigna de intensidad 2.

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 2 se activa con p1656.1 y se parametriza con p1662 ... p1666.

p1667[0...n] Filtro de consigna de intensidad 3 Tipo / I_cons_filt 3 Tipo

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2	1

Descripción: Ajusta el filtro de consigna de intensidad 3 como paso bajo (PT2) o como filtro general de 2º orden ampliado.

Valor:
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 3 se activa con p1656.2 y se parametriza con p1667 ... p1671.

p1668[0...n] Filtro de consigna de intensidad 3 Denominador de frec. propia / I_cons_filt 3 fn_n

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de intensidad 3 (PT2, filtro general).

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 3 se activa con p1656.2 y se parametriza con p1667 ... p1671.

p1669[0...n] Filtro de consigna de intensidad 3 Denominador de atenuación / I_cons_filt 3 D_n

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.001	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en denominador para el filtro de consigna de intensidad 3.

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 3 se activa con p1656.2 y se parametriza con p1667 ... p1671.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1670[0...n] Filtro de consigna de intensidad 3 Numerador de frec. propia / I_cons_filt 3 fn_z

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de consigna de intensidad 3 (filtro general).

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 3 se activa con p1656.2 y se parametriza con p1667 ... p1671.

p1671[0...n] Filtro de consigna de intensidad 3 Numerador de atenuación / I_cons_filt 3 D_z

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en numerador para el filtro de consigna de intensidad 3.

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 3 se activa con p1656.2 y se parametriza con p1667 ... p1671.

p1672[0...n] Filtro de consigna de intensidad 4 Tipo / I_cons_filt 4 Tipo

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	2	1

Descripción: Ajusta el filtro de consigna de intensidad 4 como paso bajo (PT2) o como filtro general de 2º orden ampliado.

Valor:
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 4 se activa con p1656.3 y se parametriza con p1672 ... p1676.

p1673[0...n] Filtro de consigna de intensidad 4 Denominador de frec. propia / I_cons_filt 4 fn_n

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de consigna de intensidad 4 (PT2, filtro general).

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 4 se activa con p1656.3 y se parametriza con p1672 ... p1676.

p1674[0...n] Filtro de consigna de intensidad 4 Denominador de atenuación / I_cons_filt 4 D_n

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.001	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en denominador para el filtro de consigna de intensidad 4.

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 4 se activa con p1656.3 y se parametriza con p1672 ... p1676.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1675[0...n] Filtro de consigna de intensidad 4 Numerador de frec. propia / I_cons_filt 4 fn_n

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de consigna de intensidad 4 (filtro general).

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 4 se activa con p1656.3 y se parametriza con p1672 ... p1676.

p1676[0...n] Filtro de consigna de intensidad 4 Numerador de atenuación / I_cons_filt 4 D_z

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5710
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	10.000	0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en numerador para el filtro de consigna de intensidad 4.

Dependencia: El filtro de consigna de intensidad 4 se activa con p1656.3 y se parametriza con p1672 ... p1676.

p1677[0...n] Filtro de velocidad real 5 Tipo / n_real_filt 5 Tipo

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4715
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	2	2

Descripción: Ajusta el filtro de velocidad real 5 como paso bajo (PT2) o como filtro general de 2.º orden ampliado.

Valor:
1: Paso bajo: PT2
2: Filtro general de 2º orden

Dependencia: El filtro de velocidad real se activa con p1656.4 y se parametriza con p1677 ... p1681.

Nota: En el filtro general avanzado de 2º orden, al ser iguales las frecuencias propias en el numerador y denominador, es decir frecuencia de parabanda, se implementa un filtro parabanda. Si se selecciona atenuación cero en el numerador se inhibe totalmente la frecuencia parabanda.

Mediante la ecuación del ancho de banda de 3 dB es posible determinar la atenuación en denominador:

f_3dBAncho_banda = 2 * D_denominador * f_frecuencia_parabanda

p1678[0...n] Filtro de velocidad real 5 Frec. propia en denominador / n_real_filt 5 fn_n

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4715
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro de velocidad real 5 (PT2, filtro general).

Dependencia: El filtro de velocidad real se activa con p1656.4 y se parametriza con p1677 ... p1681.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1679[0...n] Filtro de velocidad real 5 Atenuación en denominador / n_real_flt 5 At_dn

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4715
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.001	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en denominador para el filtro de velocidad real 5.

Dependencia: El filtro de velocidad real se activa con p1656.4 y se parametriza con p1677 ... p1681.

p1680[0...n] Filtro de velocidad real 5 Frecuencia propia en numerador / n_rea_flt 5 fn_nm

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4715
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 1999.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro de velocidad real 5 (filtro general).

Dependencia: El filtro de velocidad real se activa con p1656.4 y se parametriza con p1677 ... p1681.

p1681[0...n] Filtro de velocidad real 5 Atenuación en numerador / n_rea_flt 5 At_nm

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4715
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la amortiguación en numerador para el filtro de velocidad real 5.

Dependencia: El filtro de velocidad real se activa con p1656.4 y se parametriza con p1677 ... p1681.

p1699 Filtro Aplicar datos / Filtro Apl. datos

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Activa la aplicación de datos en caso de cambio de parámetros para filtros.

p1699 = 0:

Los nuevos datos del filtro se aplican inmediatamente.

p1699 = 1:

Los nuevos datos de filtro se aplican sólo después de resetear este parámetro.

Dependencia: Ver también: p1414, p1415, p1416, p1417, p1418, p1419, p1420, p1421, p1422, p1423, p1424, p1425, p1426, p1656, p1657, p1658, p1659, p1660, p1661, p1662, p1663, p1664, p1665, p1666, p1667, p1668, p1669, p1670, p1671, p1672, p1673, p1674, p1675, p1676

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1701[0...n] Regulador de intensidad Modelo de referencia Tiempo muerto / Reg_I ModRef t_mue

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5714
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0	1.0	1.0

Descripción: Ajusta el tiempo muerto fraccionario para el modelo de referencia del regulador de intensidad.

Este parámetro reproduce el tiempo muerto de cálculo de del lazo de regulación de intensidad con acción proporcional.

Nota: Tiempo muerto = p1701 * p0115[0]

p1702[0...n] Control anticipativo de regulador de intensidad Isd Escalado / CA_Reg_Isd Esc

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6714
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	200.0 [%]	70.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado del control anticipativo del regulador de intensidad para la componente de la intensidad formadora de campo Isd.

Nota: El parámetro tiene efecto en motores síncronos con excitación por imanes permanentes y con excitación independiente.

p1703[0...n] Control anticipativo de regulador de intensidad Isq Escalado / CA_Reg_Isq Esc

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6714
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	200.0 [%]	70.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado del control anticipativo del regulador de intensidad para la componente de la intensidad formadora de par / fuerza Isq.

p1704[0...n] Control anticipativo de regulador de intensidad Isq Escalado FEM / Reg_Isq esc FEM

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6714, 6726
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	200.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta el factor de escala para el control anticipativo por FEM del regulador de intensidad Isq.

p1705[0...n] Corrección consigna/v real flujo Umbral / Corr flujo Umbral

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6714, 6726
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Umbral para corrección de consigna y valor real del control anticipativo por FEM del regulador de intensidad Isq

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1715[0...n] Regulador de intensidad Ganancia P / Reg_I Kp

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 5714, 7017
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 18_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [V/A]	**Máx.** 100000.000 [V/A]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [V/A]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de intensidad para la zona de adaptación inferior.
Una vez acabada la puesta en marcha este valor se preajusta automáticamente vía p3900 o vía p0340.

Dependencia: Ver también: p0391, p0392, p0393

Nota: Con p0393 = 100% se desactiva la adaptación del regulador de intensidad; p1715 actúa en todo el rango.

p1715[0...n] Regulador de intensidad Ganancia P / Reg_I Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1710, 6714, 7017
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 100000.000	**Ajuste de fábrica** 0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de intensidad para la zona de adaptación inferior.
Una vez acabada la puesta en marcha este valor se preajusta automáticamente vía p3900 o vía p0340.

Dependencia: Ver también: p0391, p0392, p0393

Nota: Con p0393 = 100% se desactiva la adaptación del regulador de intensidad; p1715 actúa en todo el rango.

p1717[0...n] Regulador de intensidad Tiempo de acción integral / Reg_I Tn

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1710, 5714, 6714, 7017
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 1000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 2.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de intensidad.

Dependencia: Ver también: p1715

r1718 CO: Regulador Isq Salida / Reg_Isq Sal

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la salida actual del regulador de intensidad Isq (intensidad formadora de par / fuerza, regulador PI).
El valor incluye las acciones proporcional e integral del regulador PI.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1719 Regulador Isq Acción integral / Reg_Isq Acción I

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la acción integral del regulador de intensidad Isq (intensidad formadora de par / fuerza, regulador PI).

r1723 CO: Regulador Isd Salida / Reg_Isd Sal

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la salida actual del regulador de intensidad Isd (intensidad formadora de flujo, regulador PI).
El valor incluye las acciones proporcional e integral del regulador PI.

r1724 Regulador Isd Acción integral / Reg_Isd Acción I

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la acción integral del regulador de intensidad Isd (intensidad formadora de flujo, regulador PI).

r1725 Regulador Isd Acción integral Limitación / Reg_Isd Lim_I

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza el límite para la acción integral del regulador de intensidad Isd.

p1726[0...n] Desacoplamiento de rama en cuadratura Escalado / Des_Cuad Esc

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 75.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado del desacoplamiento de la rama en cuadratura.

Nota: El parámetro no actúa en caso de regulación vectorial sin encóder. En este caso se opera siempre con p1727. Con p1726 = 0 se desactiva el acoplamiento en cuadratura. La acción integral del regulador de intensidad Isd actúa en todo el margen de variación de velocidad.

En la regulación de motores síncronos, este parámetro sirve para el escalado del desacoplamiento del regulador de intensidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1727[0...n] Desacoplam. rama en cuadratura en límite de tensión Escalado / Des_Cuadr EscUmax

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 50.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado del desacoplamiento de la rama en cuadratura al alcanzarse la limitación de tensión.

r1728 Tensión de desacoplamiento Eje directo / U_ejeDir_descp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la salida actual del desacoplamiento del canal en cuadratura para el eje d.

r1729 Tensión de desacoplamiento Eje cuadratura / U_cudr_descp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6714
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la salida actual del desacoplamiento del canal en cuadratura para el eje q.

p1730[0...n] Regulador Isd Acción integral Umbral de estrangulamiento / Reg_Isd umbral_I

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 30 [%]	**Máx.** 150 [%]	**Ajuste de fábrica** 30 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de actuación de la velocidad (respecto a la velocidad síncrona r0336/r0313) para el funcionamiento de rama en cuadratura puro de la regulación de intensidad.

Para velocidades superiores al valor umbral, el regulador de intensidad d sólo está activo como regulador P

Advertencia: Con ajustes superiores al 80% el regulador de intensidad d está activo hasta el límite de debilitamiento de campo (techo de tensión).

Esto puede causar un comportamiento inestable porque la regulación en el techo de tensión se basa en un funcionamiento de rama en cuadratura puro.

No se deben seleccionar tales valores de ajuste grandes porque sólo están previstos para fines de test.

Nota: El parámetro sólo está activo para el funcionamiento sin sensor de los ASM.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1732 CO: Consigna de tensión de eje directo / U_long_cons

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5714, 6714, 5718
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la consigna de tensión Ud.

r1732[0...1] CO: Consigna de tensión de eje directo / U_long_cons

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5714, 6714, 5718
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la consigna de tensión Ud.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045

r1733 CO: Consigna de tensión de eje en cuadratura / U_cuad_cons

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5714, 5718, 6714, 6719
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la consigna de tensión Uq.

r1733[0...1] CO: Consigna de tensión de eje en cuadratura / U_cuad_cons

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1630, 5714, 5718, 6714, 6719
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la consigna de tensión Uq.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrado con p0045

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1740[0...n] Ganancia Amortiguación de resonancia en regulación sin encóder / Ganancia amort_res

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.025

Descripción: Define la ganancia del regulador para amortiguación de resonancias, en la zona con corriente impuesta, cuando se opera con regulación vectorial sin encóder.

p1744[0...n] Modelo de motor Umbral de velocidad Detección de vuelco motor / MM n_umbral vuelco

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad para detectar un motor volcado,
Si la salida del regulador de adaptación sobrepasa la diferencia de velocidades parametrizada, entonces se setea el bit 11 en la palabra de estado p1408.

Dependencia: Si se detecta el volcado del motor (p1408.11 seteado), entonces se activa el fallo 7902 tras el retardo definido en p2178.
Ver también: p2178

Nota: La vigilancia de velocidad sólo actúa en modo con encóder (ver p1300).
El vuelco también se constata si en la señal de velocidad aparecen escalones que sobrepasan el valor definido en p0492.

p1745[0...n] Modelo de motor Umbral de fallo Detección de vuelco motor / MM Umbral vuelco

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 1000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 5.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de fallo para detectar un motor volcado,
Si la señal de fallo (r1746) sobrepasa el umbral de fallo parametrizado, se ajusta la señal de estado r1408.12 = 1.

Dependencia: Cuando se detecta el volcado del motor (r1408.12 = 1), se activa el fallo F07902 tras el retardo definido en p2178.
Ver también: p2178

Nota: La vigilancia actúa sólo a bajas velocidades (inferiores a p1755 * (100% - p1756)).

r1746 Modelo de motor Señal de fallo Detección de vuelco motor / MM Señal vuelco

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Señal para activar la detección de motor volcado.

Nota: La señal no se calcula durante la excitación y sólo a bajas velocidades (inferiores a p1755 * (100% - p1756)).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1748[0...n] Modelo de motor Velocidad de conmutación inf. n_cons -> n_real / n_conm inferior

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 90.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 50.0 [%]

Descripción: Ajusta la velocidad inferior para la transición "n_cons -> n_real" en el modo sin encóder.
El valor se introduce en porcentaje referido a p1749.

Dependencia: Ver también: p1749, p1752

p1749[0...n] Modelo de motor Velocidad de conmutación sup. n_cons -> n_real / n_conm superior

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 99.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 50.0 [%]

Descripción: Ajusta la velocidad superior para la transición "n_cons -> n_real" en el modo sin encóder.
El valor se introduce en porcentaje referido a p1755.

Dependencia: Ver también: p1748, p1752

p1750[0...n] Modelo de motor Configuración / MM Configuración

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el modelo de motor.
Bit 0 = 1: Fuerza el arranque con control en lazo abierto (ASM).
Bit 1 = 1: Fuerza el paso en lazo abierto por la frecuencia cero (ASM).
Bit 2 = 1: El accionamiento también permanece en la frecuencia cero en el modo completamente regulado (ASM)
Bit 3 = 1: El modelo de motor evalúa la característica de saturación (ASM).
Bit 4 = 1: Cambio entre el modelo de corriente y el modelo de observador controlado por tiempo (ASM).
Bit 5 = 1: Inyección de señal HF para estimar continuamente la posición del rotor (PESM).
Bit 6 = 1: Si el motor está bloqueado, la regulación vectorial sin encóder continúa en régimen de lazo cerrado (ASM).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Arranc. c/ control	Sí	No	-
01	Control por 0 Hz	Sí	No	-
02	Modo regulado hasta la frecuencia cero para cargas pasivas	Sí	No	-
03	Modelo de motor Lh_pre = f(PsiEst)	Sí	No	-
04	Conmutación de modelo	Control por tiempo	Control por frec	-
05	Modo regulado PESM hasta f = 0 Hz con inyección de señal HF	Sí	No	-
06	Regulado con motor bloqueado	Sí	No	-

Precaución: Bit 6 = 1 no debe utilizarse si el motor puede invertirse debido a la carga. En caso de tiempos prolongados de espera de bloqueo p2177, el motor puede volcar. En este caso, la función debe desconectarse o bien debe operarse en el modo regulado para todo el rango de velocidades (observar las notas sobre bit 2 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Los bits 0 ... 3 sólo influyen en la regulación vectorial sin encóder; el bit 4, sólo en la regulación vectorial con encóder. El bit 2 se predetermina en función de p0500.

Rel. a bit 2 = 1:

La regulación vectorial sin encóder sólo actúa hasta la frecuencia cero. No se produce ningún cambio al modo de control en lazo abierto.

Este modo de operación sólo es posible para cargas pasivas. Se trata de aplicaciones en las que la carga no genera ningún par activo por sí misma, y con ello, sólo actúa de forma reactiva al par motor del motor asíncrono.

Con el bit 2 = 1 también se ajusta automáticamente el bit 3 = 1. Existe la posibilidad de realizar una deselección manual, lo que puede ser conveniente si no se realizó una medición de la característica de saturación (p1960) en motores no listados. Para los motores estándar SIEMENS, normalmente ya es suficiente con la característica de saturación preajustada.

Con el bit ajustado se hace caso omiso de la selección de los bits 0 y 1.

Rel. a bit 2 = 0:

En caso de que la realimentación de modelo esté desactivada (p1784 = 0), con el bit 2 = 0 también se ajusta automáticamente el bit 3 = 0.

Rel. a bit 5 = 1:

La selección de la inyección de señal HF sólo es relevante para motores síncronos con excitación por imanes permanentes (PESM). El bit 5 sólo se puede activar cuando el motor no se ha puesto en marcha (p0010 = 0).

Para que resulte cómodo configurar los componentes de la etapa de potencia en el modo Oversampling, al realizar la primera activación se ajusta p1810.3 en primer lugar y a continuación se inicia un arranque automático del sistema.

Por el contrario, al desactivar p1750.5, p1810.3 permanece sin cambios y no tiene lugar un nuevo arranque del sistema.

Por lo tanto, para reconfigurar la componente de la etapa de potencia desde el modo Oversampling (tras la deselección manual de p1750.5), primero se debe borrar manualmente p1810.x y se debe iniciar un rearranque en caliente manual (p0009).

Como alternativa al rearranque en caliente: guardar parámetros y nuevo Powerup.

Si la función "Safety sin encóder" (p9306/p9506) está activada, este ajuste no está permitido y provoca fallos de vigilancia.

Rel. a bit 6 = 1:

En regulación vectorial sin encóder de motores asíncronos es aplicable:

con el motor bloqueado (ver p2175, p2177) se prescinde de la condición temporal en p1758 y no se cambia al modo en lazo abierto.

r1751 Modelo de motor Estado / MM Estado

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado del modelo del motor.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Modo en lazo abierto	Activo	Inactivo	6721
01	Definir generador de rampa	Activo	Inactivo	-
02	Parar adaptación de RsLh	Sí	No	-
03	Realimentación	Activo	Inactivo	-
04	Con encóder	Activo	Inactivo	-
05	Ángulo retención	Sí	No	-
06	Criterio de aceleración	Activo	Inactivo	-
07	Set Integrador ángulo Isq	No	Sí	-
08	Parar adaptación Kt PEM	No	Sí	-
09	IDPol activa PEM SLVC	No	Sí	-
10	Inyec. I PEM	No	Sí	-
11	Imposibilidad de anular consigna en Regulador de velocidad	Sí	No	-
12	Adapt. Rs espera	Sí	No	-
13	Régimen motor	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

14	Signo frecuencia estatórica	Positivo	Negativo	-
15	Par Signo	Motor	Generador	-
16	Inyección impulsos activa PEM	Sí	No	-
17	Funcionamiento con realimentación	Elegido	Deseleccionado	-

p1752[0...n] Modelo de motor Velocidad de conmutación modo sin encóder / MotMod n_conm enc

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro para conmutar el modelo de motor a régimen con encóder.

Dependencia: Ver también: p1756

Nota: Motor asíncrono (ASM):
Con velocidades de giro/velocidades mayores que p1752 se influye en el modelo de motor.
Motor síncrono (SRM):
Con velocidades de giro/velocidades mayores que p1752 se activa la vigilancia (F07412).
Con la adaptación kT activada (p1780.3 = 1) se influye, además, en el modelo de motor.

p1752[0...n] Modelo de motor con encóder Velocidad de conmutación / MotMod v_conm enc

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad para conmutar el modelo de motor a régimen con encóder.

Dependencia: Ver también: p1756

Nota: Motor asíncrono (ASM):
Con velocidades de giro/velocidades mayores que p1752 se influye en el modelo de motor.
Motor síncrono (SRM):
Con velocidades de giro/velocidades mayores que p1752 se activa la vigilancia (F07412).
Con la adaptación kT activada (p1780.3 = 1) se influye, además, en el modelo de motor.

p1752[0...n] Modelo de motor Velocidad de conmutación modo sin encóder / MotMod n_conm enc

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro para conmutar el modelo de motor a régimen con encóder.

Dependencia: En el modo de operación característica U/f el parámetro no tiene significado.
Ver también: p1756

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1753[0...n] Modelo de motor Velocidad conmut. Histéresis modo sin encóder / MM n_conmut Hist G

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 90.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [%]

Descripción: Ajusta la histéresis para la velocidad de conmutación del modelo de motor para el modo con encóder.

Dependencia: Ver también: p1752

Nota: El valor está referido a p1752. En motores síncronos con excitación independiente, el valor de histéresis inferior se calcula con p1752 * p1753, y en todos los demás tipos de motor, con p1752 * (1 - p1753).

p1754[0...n] Diferencia de ángulo de flujo Tiempo de filtro / Dif áng T_filtro

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6733
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.1 [ms]	**Máx.** 1000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 5.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro para la diferencia de ángulo de flujo magnetizante entre modelo de tensión y modelo de corriente.

El valor así filtrado interviene en el cálculo del ángulo de flujo total.

PEM: ajuste de la constante de tiempo de filtro para la indicación de la diferencia de ángulos entre el modelo de motor y el encóder.

Nota: En caso de máquina síncrona con excitación independiente y regulación vectorial sin encóder, es preciso ajustar al valor mínimo el parámetro para mejorar el cambio entre modelos de motor.

p1755[0...n] Modelo motor Velocidad conmut. a modo sin encóder / MotMod n_conm enc

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro para conmutar el modelo de motor operando sin encóder.

Dependencia: Ver también: p1756

Nota: La velocidad de conmutación es aplicable para la conmutación de lazo abierto a cerrado (regulación).

p1755[0...n] Modelo de motor Velocidad de conmutación a modo sin encóder / MotMod v_conm enc

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad para conmutar el modelo de motor operando sin encóder.

Dependencia: Ver también: p1756

Nota: La velocidad de conmutación es aplicable para la conmutación de lazo abierto a cerrado (regulación).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1755[0...n] Modelo motor Velocidad conmut. a modo sin encóder / MotMod n_conm enc

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro para conmutar el modelo de motor operando sin encóder.

Dependencia: En el modo de operación característica U/f el parámetro no tiene significado.
Ver también: p1756

Atención: La velocidad de conmutación representa la velocidad estacionaria mínima hasta la que el modelo de motor en modo sin encóder puede funcionar estacionariamente. En caso de falta de estabilidad en las proximidades de la velocidad de conmutación puede ser adecuado aumentar el valor del parámetro.

Nota: La velocidad de conmutación es aplicable para la conmutación de lazo abierto a cerrado (regulación).

p1756 Modelo de motor Velocidad de conmutación Histéresis / MM n_conmut Hist

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 90.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 5.0 [%]

Descripción: Ajusta la histéresis para la conmutación de velocidad del modelo de motor.

Dependencia: Ver también: p1752, p1755

Nota: El valor se entra de forma relativa a p1404, p1752 ó p1755.

p1756 Modelo de motor Velocidad de conmutación histéresis / MotMod v_conm hist

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 90.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 5.0 [%]

Descripción: Ajusta la histéresis para la conmutación de velocidad del modelo de motor.

Dependencia: Ver también: p1752, p1755

Nota: El valor se entra de forma relativa a p1404, p1752 ó p1755.

p1756 Modelo motor Velocidad de conmut. histéresis a modo sin encóder / MM n_conmut Hist

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6730, 6731, 6732, 6733
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 95.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 50.0 [%]

Descripción: Ajusta la histéresis para la velocidad de conmutación del modelo de motor para el modo sin encóder.

Dependencia: En el modo de operación característica U/f el parámetro no tiene significado.
Ver también: p1755

Nota: El valor de parámetro está referido a p1755. En motores síncronos con excitación independiente, el valor de histéresis inferior se calcula con p1755 * p1756, y en todos los demás tipos de motor, con p1755 * (1 - p1756).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1757[0...n] Modelo motor sin encóder Reg. transición lazo abierto-cerrado Kp / ModMot sin enc Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.01	10.00	0.70

Descripción: Ajusta la ganancia del regulador que corrige transitorios al conmutar el modelo de motor de lazo abierto a lazo cerrado (regulación).

Nota: Sólo para ASM y PSM en modo son encóder:
La zona transitoria comienza en 0.5 * p1755 * p1756.
Para motores finaliza en p1755 * p1756 o bien p1755 si en p1759 está ajustado del valor máximo.
Para motores PSM finaliza siempre en p1755 * p1756.

p1758[0...n] Modelo de motor Espera hasta conmutación lazo cerrado-abierto / MM t lazo ab/cerr

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	100 [ms]	10000 [ms]	1000 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo mínimo para rebasar por defecto la velocidad de giro de conmutación cuando se cambia del régimen regulado al controlado.

Dependencia: Ver también: p1755, p1756

p1759[0...n] Modelo de motor Espera hasta conmutación lazo abierto-cerrado / MM t lazo cerr/ab

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	2000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo mínimo para rebasar por exceso la velocidad de giro de conmutación cuando se cambia del modo controlado al regulado.

Dependencia: Ver también: p1755, p1756

Nota: Con p1759 = 2000 ms, el tiempo de espera se anula y el cambio de modelo sólo se determina con la frecuencia de salida.

p1760[0...n] Modelo de motor con encóder Adaptación de velocidad Kp / MM c/Enc. n_ada Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	100000.000	1000.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporciona del regulador para la adaptación de velocidad con encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1761[0...n] Modelo de motor con encóder Adaptación de velocidad Tn / MM c/Enc. n_ada Tn

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	1000 [ms]	4 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador para la adaptación de velocidad con encóder.

r1762[0...1] Modelo de motor Desviación Componente 1 / ModMot Desv Comp 1

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6721, 6730, 6731
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Motor asíncrono (ASM):
Visualiza el error imaginario y relativo de regulación para los circuitos de adaptación del modelo de motor.
Motor síncrono excitado por imanes permanentes (PESM):
Visualiza el error de regulación para la adaptación de velocidad.
r1762.0: desviación angular [rad-el] de la fuerza electromotriz estimada.
r1762.1: desviación angular [rad-el] de la respuesta de pequeña señal en el método de impulsos.

Índice: [0] = Desviación Modelo1
[1] = Desviación Modelo2

r1763 Modelo de motor Desviación Componente 2 / ModMot Desv Comp 2

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Motor asíncrono (ASM):
Visualiza el error real y relativo de regulación para los circuitos de adaptación del modelo de motor.
Motor síncrono excitado por imanes permanentes (PESM):
No usado.

p1764[0...n] Modelo de motor sin encóder Adaptación de velocidad Kp / MM s/Enc. n_ada Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6730
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	100000.000	1000.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporciona del regulador para la adaptación de velocidad sin encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1765 Modelo de motor Adaptación de velocidad Kp activa / MM n_adap Kp act

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la ganancia proporcional activa del regulador para la adaptación de velocidad.

p1766[0...n] Modelo de motor Modelo de tensión Cálculo Habilitación / U_mod Cálc Habil

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [%]	90.0 [%]	50.0 [%]

Descripción: Ajusta la velocidad para la habilitación del modelo de tensión para calcular el valor real de la velocidad.
El valor se introduce en porcentaje referido a p1752.

Dependencia: Ver también: p1748, p1752

p1767[0...n] Modelo de motor sin encóder Adaptación de velocidad Tn / MM s/Enc. n_ada Tn

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6730
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1 [ms]	200 [ms]	4 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador para la adaptación de velocidad sin encóder.

r1768 Modelo de motor Adaptación de velocidad Vi activa / MM n_adap Vi act

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la ganancia integral activa del regulador para la adaptación de velocidad.

r1770 CO: Modelo de motor Adaptación de velocidad Acción P / MM n_adapt Kp

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6730
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la acción P de regulador para la adaptación de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1771 CO: Modelo de motor Adaptación de velocidad Acción I / MM n_adapt Tn

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 6730
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la acción I de regulador para la adaptación de velocidad.

r1773[0...1] Modelo de motor Velocidad de deslizamiento / MM Deslizam

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza las señales (de velocidad) estimadas del modelo del motor.
r1773[0]: Visualiza el deslizamiento (mecánico) estimado del modelo del motor.
r1773[1]: Visualiza la velocidad de entrada estimada del modelo del motor.

Índice: [0] = Velocidad de deslizamiento estimada
[1] = Velocidad estimada

p1774[0...n] Modelo de motor Compensación tensión offset Alpha / ModMot Offs Comp A

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -5.000 [V]	**Máx.** 5.000 [V]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [V]

Descripción: Ajusta la tensión offset en sentido alfa, con lo que se compensan las tensiones offset del convertidor a bajas velocidades. El valor es válido a la frecuencia nominal de la etapa de potencia.

Nota: El valor de inicializa durante la medida en giro.

p1775[0...n] Modelo de motor Compensación tensión offset Beta / ModMot Offs Comp B

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -5.000 [V]	**Máx.** 5.000 [V]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [V]

Descripción: Ajusta la tensión offset en sentido beta, con lo que se compensan las tensiones offset del convertidor a bajas velocidades. El valor es válido a la frecuencia nominal de la etapa de potencia.

Nota: El valor de inicializa durante la medida en giro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1776[0...6] Modelo de motor Señales de estado / MM Señales estado

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza las señales de estado internas del modelo del motor:
Índice 0: Rampa de conmutación entre modelo de corriente y modelo de tensión
Índice 1: Rampa de conmutación para realimentación de modelo (sólo en motores asíncronos sin encóder)
Índice 2: Rampa de conmutación para la zona de frecuencia cero (sólo en motores asíncronos sin encóder)
Índice 3: Rampa de transición de la velocidad real desde el valor de consigna al valor del modelo (FEM sin encóder)
Índice 4: Habilitación de regulador de velocidad (FEM sin encóder)
Índice 5: Rampa de transición entre modelo de corriente y modelo de tensión (FEM sin encóder)
Índice 6: Rampa de transición a desviación de FEM en entrada PLL (PESM sin encóder)

Índice:
[0] = Rampa de conmutación Modelo de motor
[1] = Rampa de conmutación Realimentación modelo
[2] = Rampa de conmutación Frecuencia cero ASM sin encóder
[3] = Rampa de conmutación Velocidad real FEM sin encóder
[4] = Habilitación Regulador de velocidad FEM sin encóder
[5] = Rampa de conmutación Modelo de motor FEM sin encóder
[6] = Rampa de conmutación Modelo de motor PEM sin encóder

Nota:
Los índices 3 a 5 sólo tienen importancia en caso de regulación sin encóder de motores síncronos.

r1778 Modelo de motor Diferencia de ángulo de flujo / MM Dif ángulos

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°]	- [°]	- [°]

Descripción:
Motor asíncrono (ASM):
Visualiza la diferencia del ángulo de flujo del modelo de motor respecto al ángulo de transformación.
Motor síncrono excitado por imanes permanentes (PESM):
Visualiza la diferencia angular entre el modelo de motor y el encóder.

Dependencia:
Mediante p1754 puede filtrarse (alisarse) la señal indicada.

Atención:
La visualización sólo tiene sentido si la inversión del valor real, el número de impulsos del encóder y el número de pares de polos están ajustados correctamente.
Ejemplo:
Marcha en modo sin encóder con una velocidad diferente a cero y sin carga.
--> Comprobación del signo de r0061 y r0063. Modificar p0410.0 si el signo es diferente.
--> Comprobación del valor estacionario de r0061 y r0063. Modificar el número de impulsos del encóder (p0408) o el número de pares de polos (p0314) si el valor es diferente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1778 Modelo de motor Diferencia de ángulo de flujo / MM Dif ángulos

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Motor asíncrono (ASM):
Visualiza la diferencia del ángulo de flujo del modelo de motor respecto al ángulo de transformación.
Motor síncrono excitado por imanes permanentes (PESM):
Visualiza la diferencia angular entre el modelo de motor y el encóder.

Dependencia: Mediante p1754 puede filtrarse (alisarse) la señal indicada.

r1779 Modelo de motor Flujo absoluto / MM Flujo absoluto

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el flujo absoluto del modelo del motor.

p1780[0...n] Modelo de motor Adaptaciones Configuración / ModMot Adapt Conf

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 0000 0010 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración del circuito de adaptación del modelo del motor.
Motor asíncrono (ASM): Rs, Rr (sólo si se usa encóder), Lh y compensación de offset.
Motor síncrono excitado por imanes permanentes (PEM): kT

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
03	Selección Modelo de motor PEM Adaptación kT	Sí	No	-
05	Selección ASM Adaptación Rr (sólo con encóder)	Sí	No	-
07	Selección T(válvula) con Adaptación Rs	Sí	No	-
08	Compensación errores reproducción de tensión en el convertidor	Sí	No	-
09	Característica kT(iq) activa	Sí	No	-

Precaución: Para la adaptación kT del PEM (p1780.3), para la compensación de los errores de reproducción de tensión (p1780.8) y para la característica Kt(iq) (p1780.9) debe activarse el módulo de función "Regulación de par avanzada" (r0108.1).

Nota: ASM: Motor asíncrono
PEM: Motor síncrono excitado por imanes permanentes
La adaptación de kT sólo actúa a una velocidad superior a la de conmutación con encóder (p1752). En el servicio de motores con fuerte saturación cerca del límite de intensidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1780[0...n] Modelo de motor/convertidor Adaptaciones Configuración / ModMot Adapt Conf

SERVO (Reg_M avz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0001 0010 1000 bin

Descripción:

Ajusta la configuración del circuito de adaptación del modelo del motor.

Motor asíncrono (ASM): Rs, Rr (sólo si se usa encóder), Lh y compensación de offset.

Motor síncrono excitado por imanes permanentes (PEM): kT

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
03	Selección Modelo de motor PEM Adaptación kT	Sí	No	-
05	Selección ASM Adaptación Rr (sólo con encóder)	Sí	No	-
07	Selección T(válvula) con Adaptación Rs	Sí	No	-
08	Compensación errores reproducción de tensión en el convertidor	Sí	No	-
09	Característica kT(iq) activa	Sí	No	-

Precaución:

Para la adaptación kT del PEM (p1780.3), para la compensación de los errores de reproducción de tensión (p1780.8) y para la característica Kt(iq) (p1780.9) debe activarse el módulo de función "Regulación de par avanzada" (r0108.1).

Nota:

ASM: Motor asíncrono

PEM: Motor síncrono excitado por imanes permanentes

La adaptación kT y la característica kT pueden estar seleccionadas simultáneamente.

Respecto a la adaptación kT (p1780.3 = 1):

- La adaptación de kT sólo actúa a una velocidad superior a la de conmutación con encóder (p1752) activo.
- Previamente hay que iniciar la identificación de los errores de reproducción de tensión (p1909.14 = 1).
- Si se modifica la configuración eléctrica (p. ej., Motor Module, tendido de los cables) o la frecuencia de pulsación (p1800) deberá repetirse la rutina de identificación.
- Para poder identificar los errores de reproducción de tensión el Motor Module deberá estar haber alcanzado su temperatura de régimen.
- La temperatura del motor (r0035) no debe presentar variaciones importantes (es decir, no identificar inmediatamente después de un ciclo de carga).

Relativo a la característica kT(iq) (p1780.9 = 1):

- Para la característica kT(iq) = kT + kT3 * iq^2 + kT5 * iq^4 + kT7 * iq^6 deben identificarse previamente los parámetros (p1959.6 = 1) (kT: p0316, kT3: p0646, kT5: p0647, kT7: p0647).

p1780[0...n] Modelo de motor Adaptaciones Configuración / ModMot Adapt Conf

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0111 1100 bin

Descripción:

Ajusta la configuración del circuito de adaptación del modelo del motor.

Motor asíncrono (ASM): Rs, Rr (sólo si se usa encóder), Lh y compensación de offset.

Motor síncrono excitado por imanes permanentes (PEM): kT

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Selección Modelo de motor ASM Adaptación Rs	Sí	No	-
02	Selección Modelo de motor ASM Adaptación Lh	Sí	No	-
03	Selección Modelo de motor PEM Adaptación kT	Sí	No	-
04	Selección Modelo de motor Offset Adaptación	Sí	No	-
05	Selección ASM Adaptación Rr (sólo con encóder)	Sí	No	-
06	Selección Identificación de posición polar PEM sin encóder	Sí	No	-
07	Selección T(válvula) con Adaptación Rs	Sí	No	-

Dependencia: En el modo de operación característica U/f sólo es relevante el bit 7.

Nota: ASM: Motor asíncrono

PEM: Motor síncrono excitado por imanes permanentes

Si se selecciona la compensación del enclavamiento de válvulas vía Rs (bit 7) se desactiva la compensación en la etapa de mando y se considera en su lugar en el modelo de motor.

Para que los valores de corrección de la adaptación Rs, Lh y kT (selección mediante bit 0 ... bit 2) se adopten correctamente al conmutar el juego de datos de accionamiento, debe introducirse en p0826 un número de motor propio para cada motor.

p1784[0...n] Modelo de motor Realimentación Escalado / Realim Mod Escal

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 1000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado para la realimentación de errores del modelo.

Nota: La realimentación del error del modelo medido a los estados de modelo incrementa la estabilidad de regulación y hace que el modelo de motor sea resistente a errores en parámetros.

La realimentación de modelo sólo actúa en el modo sin encóder de los ASM.

Con la realimentación seleccionada (p1784 > 0) la adaptación de Lh no actúa.

p1785[0...n] Modelo de motor Adaptación de Lh Kp / MM Lh Kp

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.100

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional de la adaptación de Lh del modelo de motor para motor asíncrono (ASM).

p1786[0...n] Modelo de motor Adaptación de Lh Tiempo de acción integral / MM Lh Tn

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 10 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral de la adaptación de Lh del modelo de motor para motor asíncrono (ASM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1787[0...n] Modelo de motor Adaptación de Lh Valor de corrección / MM Corr Lh

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza el valor de corrección de la adaptación de Lh del modelo de motor para motor asíncrono (ASM).

Dependencia: Ver también: p0826, p1780

Nota: El resultado de la adaptación se resetea cuando se modifica la inductancia magnetizante del motor asíncrono (p0360, r0382). Esto sucede también al conmutar el juego de datos si no existe un motor diferente (p0826).

La visualización de los juegos de datos inactivos se actualiza únicamente al conmutar el juego de datos.

r1791 Modelo de motor Adaptación de Lh Frecuencia de conexión / ModMot Lh f_con

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia estatórica/ de primario de conexión de la adaptación de Lh para motor asíncrono (ASM).

r1792 Modelo de motor Adaptación de Lh Deslizamiento de conexión / MM Lh fdesliz

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia de deslizamiento de conexión de la adaptación de Lh para motor asíncrono (ASM).

p1795[0...n] Modelo de motor Adaptación kT Tiempo filtro / ModMot kT T_filtr

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro de la adaptación de kT del modelo de motor para motor síncrono excitado por imanes permanente (PEM).

Dependencia: Ver también: p1780, r1797

p1795[0...n] Modelo de motor Adaptación kT Tiempo acción integral / MotMod kT Tn

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6731
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral de la adaptación de kT del modelo de motor para motor síncrono excitado por imanes permanente (PEM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1797 Modelo de motor Adaptación kT Valor de corrección / MotMod kT Corr

SERVO (Lin, Reg_M avz)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [N/Aef]	**Máx.** - [N/Aef]	**Ajuste de fábrica** - [N/Aef]

Descripción: Visualiza el valor de corrección de la adaptación de kT del modelo de motor para motor síncrono excitado por imanes permanentes (PEM).

Dependencia: Ver también: p1780, p1795

r1797 Modelo de motor Adaptación kT Valor de corrección / MotMod kT Corr

SERVO (Reg_M avz)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm/A]	**Máx.** - [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** - [Nm/A]

Descripción: Visualiza el valor de corrección de la adaptación de kT del modelo de motor para motor síncrono excitado por imanes permanentes (PEM).

Dependencia: Ver también: p1780, p1795

r1797[0...n] Modelo de motor Adaptación kT Valor de corrección / MotMod kT Corr

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6731
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm/A]	**Máx.** - [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** - [Nm/A]

Descripción: Visualiza el valor de corrección de la adaptación de kT del modelo de motor para motor síncrono excitado por imanes permanentes (PEM).

Dependencia: Ver también: p0826, p1780

Nota: La visualización de los juegos de datos inactivos se actualiza únicamente al conmutar el juego de datos.

p1798[0...n] Modelo de motor Método de impulsos Adaptación de velocidad Kp / ModMot Impuls Kp

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000	**Máx.** 1000.000	**Ajuste de fábrica** 1.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional Kp de la adaptación de velocidad si está activado el método de impulsos para estimar continuamente la posición del rotor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1800[0...n] Consigna de frecuencia de pulsación / Cons frec puls

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.000 [kHz]	32.000 [kHz]	4.000 [kHz]

Descripción: Ajusta la frecuencia de pulsación para el convertidor.

En la primera puesta en marcha el parámetro se predetermina al valor nominal.

Dependencia: Dependiendo del tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) la frecuencia de pulsación puede adoptar los valores siguientes:

a) p1800 = 1000 / (p0115[0] * n) con n = 2, 3, 4, 5

b) p1800 = 1000 * n / p0115[0] con n = 1, 2, 3, 4, ...

Ejemplo:

p0115[0] = 125 µs -> p1800 = 1,6, 2, 2,6, 4 kHz (de ecuación a)

p0115[0] = 125 µs -> p1800 = 8, 16 kHz (de ecuación b)

Los posibles valores de ajuste pueden consultarse en r0114 (si p0009 = p0010 = 0).

Ver también: r0110, r0111, p0112, p0113, r0114, p0115, p0230, p1817

Nota: La frecuencia máxima de pulsación es también determinada por la etapa de potencia aplicada.

Si se aumenta la frecuencia de pulsación puede reducirse la intensidad de salida máxima, lo que depende de la etapa de potencia (derating, ver r0067).

Si se cambia p1800 durante la puesta en marcha (p0009, p0010 > 0), puede ocurrir que ya no pueda ajustarse el valor antiguo. La causa es que los límites dinámicos de p1800 han sido modificados por parámetros ajustados durante la puesta en marcha (p. ej., p1082).

Para operación sin encóder (p1404 = 0 o bien p1300 = 20) se aplican las siguientes condiciones:

p1800 = 1 / (2 * p0115[0])

ó:

p1800 >= n / p0115[0], n = 1, 2, ...

Para motores de baja potencia (< 300 W) se recomienda ajustar p1800 después de la segunda condición.

p1800[0...n] Consigna de frecuencia de pulsación / Cons frec puls

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.000 [kHz]	16.000 [kHz]	4.000 [kHz]

Descripción: Ajusta la frecuencia de pulsación para el convertidor.

En la primera puesta en marcha el parámetro se predetermina al valor nominal.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Dependiendo del tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) la frecuencia de pulsación puede adoptar los valores siguientes:

p1800 = 1/(p0115[0] * 2)

ó:

p1800 = n/p0115[0] con n = 1, 2, 3, ...

Ejemplo:

p0115[0] = 250 µs --> p1800 = 2, 4, 8, 12, 16 kHz

Los posibles valores de ajuste pueden consultarse en r0114 (si p0009 = p0010 = 0).

Para p0092 = 1, los tiempos de muestreo p0115 y la frecuencia de pulsación p1800 se comprueban en cada descarga de parámetros y, dado el caso, se vuelven a ajustar a los valores básicos. Esta comprobación se puede desactivar con p0092 = 0 sin que el funcionamiento de PROFIBUS isócrono resulte afectado.

Si se ha seleccionado el barrido (p1810.2), la frecuencia de pulsación puede cambiarse durante la habilitación de impulsos solamente a valores que cumplan la siguiente relación:

a) p1800 <= 1000 / p0115[0] para p1811 > 0 %

b) p1800 <= 1000 * 2 / p0115[0] para p 1811 = 0 %

Bajo bloqueo de impulsos

p1800 > 1000 / p0115[0] -> p1811 = 0

p1800 > 1000 * 2 / p0115[0] -> 1810.2 = 0 y p1811 = 0

(Válido para todos los índices)

Ver también: r0110, r0111, p0112, p0113, r0114, p0115, p0230, p1817

Nota: La frecuencia máxima de pulsación es también determinada por la etapa de potencia aplicada.

Si se aumenta la frecuencia de pulsación puede reducirse la intensidad de salida máxima, lo que depende de la etapa de potencia (derating, ver r0067).

Al operar con bobinas de salida (ver p0230), la frecuencia de pulsación máxima es de 4 kHz en etapas de potencia Booksize y Blocksize, mientras que en etapas de potencia Chassis es el doble de la frecuencia de pulsación nominal (2,5 kHz o 4 kHz).

Si como filtro de salida está parametrizado uno senoidal (p0230 = 3), entonces la frecuencia de pulsación no puede bajarse del valor mínimo necesario para el filtro.

Si se cambia p1800 durante la puesta en marcha (p0009, p0010 > 0), puede ocurrir que ya no pueda ajustarse el valor antiguo. La causa es que los límites dinámicos de p1800 han sido modificados por parámetros ajustados durante la puesta en marcha (p. ej., p1082).

r1801[0...1] CO: Frec. de pulsación / Frec. de pulsación

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [kHz]	**Máx.** - [kHz]	**Ajuste de fábrica** - [kHz]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la frecuencia actual de pulsación del convertidor.

Índice: [0] = Actual
[1] = Modulador Valor mínimo

Nota: La frecuencia de pulsación ajustada (p1800) se reduce eventualmente en caso de sobrecarga del convertidor (p0290).

En accionamientos vectoriales (p0107) es aplicable:

Incluso conmutando el modulador a patrones de impulsos optimizados puede producirse una reducción de la frecuencia de pulsación. Esto sirve para evitar sobremodulaciones.

En etapas de potencia Chassis se visualizan dos tercios de la consigna de la frecuencia de pulsación en el área de modulación FLB.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1802[0...n] Modulador Modo / Modulador Modo

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	9	0

Descripción: Ajusta el modo del modulador.

Valor:
0: Conmutación automática RZM/FLB
1: Flat top modulation (FLB)
2: Modulación vector tensión (RZM)
3: RZM sin sobremodulación
4: RZM/FLB sin sobremodulación
5: RZM con reducción de frecuencia de pulsación
6: RZM/FLB con reducción de frecuencia de pulsación
7: Sin modulación flancos hasta 100 Hz
8: Sin modulación flancos hasta 60 Hz
9: Modulación flancos

Dependencia: Si como filtro de salida se ha parametrizado uno senoidal (p0230 = 3, 4) o el firmware de la etapa de potencia no puede calcular modulación lateral (r0192.0 = 0), entonces sólo puede ajustarse como tipo de modulación de vector tensión (fasor) sin sobremodulación (p1802 = 3).

p1802 > 6: se desactiva el barrido p1810.2 = 0 y p1811 = 0 (válido para todos los índices)

Ver también: r0192, p0230, p7003

Atención: Si se habilita la modulación de flancos (p1802 > 6), también se tiene que activar la corrección del valor real de intensidad (p1840.0 = 0) si el Motor Module funciona en un circuito intermedio regulado (Active Infeed).

Nota: Si se habilitan tipos de modulación con sobremodulación (p1802 = 0, 1, 2, 5, 6), entonces deberá limitarse con p1803 la tasa de modulación (predeterminación p1803 < 100%). Cuánto más se sobremodule más aumentará la ondulación de la intensidad y del par.

Si se modifica p1802[x] se cambian también los valores de todos los restantes índices presentes.

p1802 = 7, 8 se usará si el accionamiento opera por debajo de 100 Hz ó 60 Hz y desea evitarse la conmutación a modulación de flancos (lateral). Por encima de estas frecuencias de salida se limita la tasa de modulación, por lo que no se alcanza la plena tensión de salida de la modulación de flancos.

p1803[0...n] Índice máx. de modulación / Índic máx modulac

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6723
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	20.0 [%]	150.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Define la máxima tasa de modulación.

Nota: p1803 = 100 % es el límite de sobremodulación en modulación de vector tensión (para un convertidor ideal sin retardo de conmutación).

Si se habilitan patrones de impulsos optimizados (modulación por flancos), entonces la tasa de modulación se limita por debajo de la frecuencia de salida de 28 Hz, ya que en este rango no existen patrones de impulsos optimizados.

p1804[0...n] Constante de tiempo de filtro Índice de modulación filtrado / T_filt Mod_idx gl

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [ms]	10000.0 [ms]	10.0 [ms]

Descripción: Constante de tiempo de filtro para tasa de modulación filtrada de la conmutación del modo del modulador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1806[0...n] Constante de tiempo filtro corrección Vdc / T_filt Vdc_corr

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 10000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro de la tensión del circuito intermedio que se usa para calcular la tasa de modulación.

r1807 Tensión real circuito interm. para cálculo índice de modulación / Vdc Vreal Índ_mod

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Tensión en circuito intermedio que se usa para convertir la tensión de consigna en una tasa de modulación equivalente.

r1808 Tensión real de circuito intermedio para cálculo de V_máx / Vdc Vreal U_max

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Tensión en circuito intermedio que se usa para determinar la máxima tensión de salida posible.

r1809 CO: Modulador Modo actual / Modulador Modo act

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1	**Máx.** 8	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza el modo de modulación activo.

Valor:
1: Flat top modulation (FLB)
2: Modulación vector tensión (RZM)
3: Modulación flancos desde 28 Hz; 23:3
4: Modulación flancos desde 28 Hz; 19:1
5: Modulación flancos desde 60 Hz; 17:3
6: Modulación flancos desde 60 Hz; 17:1
7: Modulación flancos desde 100 Hz; 9:2
8: Modulación flancos desde 100 Hz; 9:1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1810 Modulador Configuración / Modulador Config

A_INF, S_INF	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1000 0100 0001 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el modulador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
02	Activar barrido	Sí	No	-
04	Bloquear amplitud de barrido	Sí	No	-
05	Activar regulación ampliada del límite de intensidad	Sí	No	-
06	Activar limitación de intensidad isócrona	Sí	No	-
07	Activar tensión impuesta con límites de intensidad dinámicos	Sí	No	-
10	Activar función de enganche/bloqueo de pulsos	Bloqueo de pulsos	Enganche de pulsos	-
15	Activar modulación Flat-Top	Sí	No	-

Dependencia: Si el bit 2 cambia de 1 a 0, se ajusta p1811 = 0.

Atención: Bit 02 = 1 sólo puede ajustarse si se cumplen los siguientes requisitos:

- Bloqueo de impulsos
- r0192.16 = 1
- p1800 < 2 x 1000/p0115[0]

Bit 09 = 0 Función de bloqueo de pulsos

Bit 09 = 1 Función de enganche de pulsos

Bit 15 sólo puede modificarse si se cumplen los siguientes requisitos:

- Bloqueo de impulsos

Nota: Rel. a bit 02 = 0:

Se utiliza una etapa de mando con la que no es posible ningún barrido.

Rel. a bit 02 = 1:

Se utiliza una etapa de mando con la que es posible el barrido.

Con una amplitud de barrido de frecuencia de pulsación igual a cero (p1811 = 0), la máxima frecuencia de pulsación posible en p1800 es 2 x 1/ciclo del regulador de intensidad (p0115[0]).

Con una amplitud de barrido mayor que cero (p1811 > 0), la máxima frecuencia de pulsación posible en p1800 es 1/ciclo del regulador de intensidad (p0115[0]).

Rel. a bit 04 = 0 (sólo válido para bit 2 = 1):

La amplitud de barrido de la frecuencia de pulsación (p1811) se habilita.

Rel. a bit 04 = 1 (sólo válido para bit 2 = 1):

La amplitud de barrido de la frecuencia de pulsación (p1811) se bloquea.

Rel. a bit 10 = 0:

Función de enganche de pulsos activada

Rel. a bit 10 = 1:

Función de bloqueo de pulsos activada

Rel. a bit 15 = 0:

Para desactivar el modo Flat-Top de la regulación también debe ajustarse p3400.1 = 0.

Rel. a bit 15 = 1:

El modo Flat-Top de la regulación está activo independientemente de p3400.1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1810 Modulador Configuración / Modulador Config

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el modulador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
11	Dinámica de regulador de intensidad superior	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 11:

Requisito:

- Versión de firmware 4.4 o superior para Control Unit y etapa de potencia.
- Etapa de potencia Booksize (r0192.27 = 1).
- Tiempo muestreo reg. intensidad p0115[0} >= 62,5 µs.
- En un Double Motor Module las dos regulaciones del accionamiento deben funcionar con el mismo tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]). De lo contrario, la dinámica superior del regulador de intensidad sólo puede activarse en el accionamiento con el mayor tiempo de muestreo.
- La función "Safety sin encóder" no debe estar activada (p9306/p9506).

Tras modificar el bit 11 son necesarias las siguientes adaptaciones:

- Tiempo muerto de cálculo (p0118 = 22 µs para bit 11 = 1, p0118 = 0 µs para bit 11 = 0).
- Ganancias de regulador (p1715, p1460).
- Con p0340 = 4 se puede predefinir automáticamente el tiempo muerto de cálculo y las ganancias del regulador. Dado el caso, también se debe optimizar el regulador de velocidad.

Antes de la primera puesta en marcha (p3925.0 = 0 para todos los juegos de datos), este parámetro se especifica perfectamente de forma automática.

p1810 Modulador Configuración / Modulador Config

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0010 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el modulador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Filtro valor medio lim. tensión (sólo en Comp_Vdc en modulador)	Sí	No	-
01	Compensación tensión circuito intermedio en regulación de intens	Sí	No	-
02	Barrido activado	Sí	No	-
03	Medida de intensidad Oversampling seleccionado	Sí	No	-
08	Reducción frec. pulsación (en función de la velocidad) Nivel 1	Sí	No	-
09	Reducción frec. pulsación (en función de la velocidad) Nivel 2	Sí	No	-
10	Activar función de enganche/bloqueo de pulsos	Bloqueo de pulsos	Enganche de pulsos	-
13	Reducc. frec. pulsación ante patr. impulsos optimizados a 500 µs	Sí	No	-
14	Desactivar adaptación de diferencia de ángulo máxima	Sí	No	-

Dependencia: Si el bit 2 cambia de 1 a 0, se ajusta p1811 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Bit 1 = 0 sólo puede ajustarse en caso de bloqueo de impulsos y con r0192.14 = 1.

Bit 2 = 1 sólo puede ajustarse si se cumplen los siguientes requisitos:

- Bloqueo de impulsos
- r0192.16 = 1
- p1800 < 2 x 1000/p0115[0]

Nota: Rel. a bit 00 = 0:

Limitación de tensión tomada a partir del mínimo de la tensión en circuito intermedio (menor ondulación de la intensidad de salida; tensión de salida reducida).

Rel. a bit 00 = 1:

Limitación de tensión tomada a partir de la tensión en circuito intermedio media (mayor tensión de salida y ondulación creciente en intensidad de salida).

La selección sólo es válida si la compensación de la tensión del circuito intermedio no se realiza en la Control Unit (bit 1 = 0).

Rel. a bit 01 = 0:

Compensación de la tensión del circuito intermedio en el modulador.

Rel. a bit 01 = 1:

Compensación de la tensión del circuito intermedio en la regulación de intensidad.

Rel. a bit 02 = 0:

Se utiliza una etapa de mando con la que no es posible ningún barrido.

En la conexión en paralelo con sistema de devanado único (p7003 = 0) no es posible modular flancos.

Rel. a bit 02 = 1:

Se utiliza una etapa de mando con la que es posible el barrido.

Con una amplitud de barrido p1811= 0, la máxima frecuencia de pulsación posible es p1800 = 2 x 1000/p0115[0].

Con una amplitud de barrido p1811> 0, la máxima frecuencia de pulsación posible es p1800 = 1000/p0115[0].

Rel. a bit 03 = 1:

La medición de intensidad real y el cálculo de los tiempos de cierre de las válvulas se realizan con doble ciclo de regulador de intensidad y desfase.

La activación sólo es posible para r0192.23 = 1 y es efectiva después de un nuevo arranque del sistema.

Zu Bit 08 = 1:

Por encima del umbral de frecuencia r1836[0], la frecuencia de pulsación cambia al valor ajustado en p1800. Por debajo de r1836[0] (menos la histéresis) se reduce a la siguiente frecuencia de pulsación posible (ver r0114).

Zu Bit 09 = 1:

Por encima del umbral de frecuencia r1836[1], la frecuencia de pulsación se aumenta al siguiente valor posible. Por debajo de r1836[1] (menos la histéresis), se reduce a la siguiente frecuencia de pulsación posible.

Si se ajusta bit 8 = 0, el bit 9 se resetea automáticamente.

Rel. a bit 10 = 0:

Función de enganche de pulsos activada

Rel. a bit 10 = 1:

Función de bloqueo de pulsos activada

p1811 Barrido de frecuencia de pulsación Amplitud / Barr f puls Ampl

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [%]	**Máx.** 20 [%]	**Ajuste de fábrica** 0 [%]

Descripción: Ajusta la amplitud de la señal de barrido estadística.

Con esta señal se varía la frecuencia de pulsación para generar un sonido más agradable.

Nota: Sólo es posible modificar el parámetro si p1810.2 = 1 (barrido activado).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1811[0...n] Barrido de frecuencia de pulsación Amplitud / Barr f puls Ampl

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [%]	20 [%]	0 [%]

Descripción: Ajusta la amplitud de la señal de barrido estadística.

Con esta señal se varía la frecuencia de pulsación para generar un sonido más agradable.

Nota: p1811 > 0 es posible si se cumple lo siguiente:

- Configuración: p1810.2 = 1 (barrido activado)
- Frecuencia de pulsación: p1800 <= 1000/p115[0]
- Tipo de filtro de salida: p0230 < 3 (sin filtro senoidal)

p1812 BI: Tarado de offset Medición de corriente de salida / Tar_offs I_sal

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para conectar/desconectar el tarado de offset de la medición de la corriente de salida.

Precaución: Si no hay tarado de offset, las propiedades de regulación pueden verse perjudicadas. Antes de conectar por primera vez la etapa de potencia tras POWER ON, debe realizarse un tarado de offset.

Nota: El tarado de offset sólo tiene lugar si los impulsos están desconectados y puede tardar hasta un segundo.

p1815 Fase para generación de MAI Grupo / Fase p/ MAI Grupo

A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0001 bin

Descripción: Ajusta el bit 0 para incorporar la etapa de potencia al grupo para la "pulsación desfasada".

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Incorporación al grupo para la pulsación desfasada	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1818, p1819

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras un nuevo arranque.

Si no se cumple alguna de las condiciones marginales siguientes, ninguna etapa de potencia del grupo presentará una pulsación desfasada.

Condiciones para la pulsación desfasada:

- La frecuencia de MAI (p1800[D]) de todas las etapas de potencia del grupo debe ser igual.
- La frecuencia de MAI (p1800[D]) en todos los juegos de datos de accionamiento del grupo debe ser igual.
- Para la relación entre el tiempo de ciclo MAI (1/p1800[D]) y el tiempo de ciclo del regulador de intensidad (p0115[0]) debe aplicarse:

Para todas las etapas de potencia en barras, la relación de (1/p1800[D])/(p0115[0]) debe ser un número entero y par (2, 4, 6...).

ó:

Para todas las etapas de potencia del grupo, la relación de (p0115[0])/(1/p1800[D]) debe ser un número entero (1, 2, 3...).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1816 Ajustar fase para generación de MAI manualmente / Ajustar fase MAI

A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1	16	-1

Descripción: Ajuste para indicar y corregir manualmente el desplazamiento de fase determinado automáticamente para la "pulsación desfasada".

Con p1816 = -1 es aplicable:

Modo automático. El valor del desplazamiento de fase se determina automáticamente.

Con p1816 = 0 ... 16 es aplicable:

Modo manual. El usuario debe especificar el valor de desplazamiento de fase del siguiente modo:

1. Tiempo de ciclo MAI (1/p1800) > Tiempo de ciclo del regulador de intensidad (p0115[0])

La etapa de potencia ejecuta un desplazamiento de fase de Tshift = ciclo del regulador de intensidad (p0115[0]) * p1816.

2. Tiempo de ciclo MAI (1/p1800) <= Tiempo de ciclo del regulador de intensidad (p0115[0])

La etapa de potencia ejecuta un desplazamiento de fase de Tshift = tiempo de ciclo MAI/2 con p1816 >=1.

Dependencia: Ver también: r0116, p1800, p1819

p1817 Relación mínima entre frecuencias de pulsación y de salida / Min f_puls / f_máx

VECTOR

Modificable: C2(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
8.3	15.0	12.0

Descripción: Ajusta la relación mínima entre la frecuencia de pulsación y la frecuencia de salida.

Atención: Si se reduce la relación entre la frecuencia de pulsación y la frecuencia de salida pueden producirse oscilaciones en la intensidad de salida que pueden ocasionar considerables ondulaciones de par, con sus correspondientes efectos negativos.

Nota: Si se cambia la velocidad máxima, entonces la frecuencia de pulsación p1800 se limita automáticamente a dicha relación mínima. No se permite bajar de la frecuencia de pulsación que provocaría bajar de dicha relación.

p1818 Fase para la generación de MAI Configuración / Fase config MAI

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Ajusta el desplazamiento de fase para la pulsación desfasada.

Se especifica para la primera etapa de potencia activa si debe conmutarse comenzando por 0° (valor = 0) o 180° (valor = 1). Las demás etapas de potencia activas se conmutan de forma alterna en función de este ajuste.

Dependencia: Ver también: p1819

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1819 Fase para generación de MAI / Fase MAI

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1	16	0

Descripción: Visualiza la "pulsación desfasada".

Este valor recibe diferente interpretación según el caso:

Caso 1:

El tiempo de ciclo MAI es superior al tiempo de ciclo del regulador de intensidad (p0115[0]), y la relación del tiempo de ciclo MAI respecto al ciclo del regulador de intensidad es un múltiplo entero par de este (p. ej., p0115[0] = 125 µs, frecuencia de pulsación = 4 kHz, 2 kHz).

El valor mostrado significa:

- El desplazamiento de fase en ciclos del regulador de intensidad que debe ejecutar la etapa de potencia.

Caso 2:

El tiempo de ciclo MAI es inferior o igual al tiempo de ciclo del regulador de intensidad (p0115[0]), y la relación del tiempo de ciclo del regulador de intensidad respecto al tiempo de ciclo MAI es un múltiplo entero (p. ej., p0115[0] = 125 µs, frecuencia de pulsación = 8 kHz, 16 kHz).

El valor 1 mostrado significa:

- La etapa de potencia debe ejecutar un desplazamiento de fase de 180° (del tiempo de ciclo de MAI).

El valor 0 mostrado en todas las etapas de potencia del grupo de accionamientos significa que:

- Las condiciones de la "pulsación desfasada" (ver p1815) no se cumplen, es decir, ninguna etapa de potencia presentará una pulsación desfasada.

Dependencia: Ver también: p0108, r0108, p0115, p1800, p1815, p1816, p1818

Nota: Por motivos de compatibilidad, este parámetro es del tipo ajustable. Sin embargo, figura entre los meros parámetros de visualización. Así, el valor mínimo -1 pierde también cualquier significado y sólo existe por motivos de compatibilidad.

p1819 Fase para generación de MAI / Fase MAI

S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1	16	-1

Descripción: Visualiza la "pulsación desfasada".

Este valor recibe diferente interpretación según el caso:

Caso 1:

El tiempo de ciclo MAI (1/p1800[D]) es superior al tiempo de ciclo del regulador de intensidad (p115[0]), y la relación del tiempo de ciclo MAI respecto al ciclo del regulador de intensidad es un múltiplo entero par de este (p. ej., p0115[0] = 125 µs, p1800[D] = 4 kHz, 2 kHz, 1 kHz).

El valor mostrado significa:

- El desplazamiento de fase en ciclos del regulador de intensidad que debe ejecutar la etapa de potencia.

Caso 2:

El tiempo de ciclo MAI (1/p1800[D]) es inferior o igual al tiempo de ciclo del regulador de intensidad (p0115[0]), y la relación del tiempo de ciclo del regulador de intensidad con respecto al tiempo de ciclo MAI es un múltiplo entero (p. ej., p0115[0] = 125 µs, p1800[D] = 8 kHz, 16 kHz).

El valor 1 mostrado significa:

- La etapa de potencia debe ejecutar un desplazamiento de fase de 180° (del tiempo de ciclo de MAI).

El valor 0 mostrado en todas las etapas de potencia del grupo de accionamientos significa que:

- Las condiciones de la "pulsación desfasada" (ver p1815) no se cumplen, es decir, ninguna etapa de potencia presentará una pulsación desfasada.

Dependencia: Ver también: p0108, r0108, p0115, p1800, p1815, p1816, p1818

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Por motivos de compatibilidad, este parámetro es del tipo ajustable. Sin embargo, figura entre los meros parámetros de visualización. Así, el ajuste de fábrica -1 pierde también cualquier significado y sólo existe por motivos de compatibilidad.

p1820[0...n] Invertir secuencia de fases de salida / Inv Sec_fase_sal

VECTOR

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 6732
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajuste para invertir la secuencia de fases para el motor.

Si el motor no gira en el sentido deseado, se puede invertir la secuencia de fases de salida mediante este parámetro. Esto permite una inversión de sentido del motor para la misma consigna sin invertir el valor real del encóder.

En el modo con encóder puede ser necesario invertir también el valor real del encóder (p0410).

Valor:
0: Des
1: Con

Dependencia: Ver también: p1821

Nota: Sólo se puede modificar el ajuste estando bloqueados los impulsos.

Para invertir la secuencia de fases y el valor real del encóder se puede utilizar p1821.

p1821[0...n] Sentido de giro / Sentido de giro

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta la modificación del sentido de giro.

Si se cambia el parámetro se activa una inversión de sentido del motor y del valor real del encóder sin necesidad de cambiar la consigna.

Valor:
0: Horario
1: Antihorario

Dependencia: Ver también: F07434

Atención: Al conmutar entre juegos de datos de accionamiento con diferente sentido de giro ajustado y habilitación de impulsos se señaliza el fallo correspondiente.

Nota: En el servicio con secuencia de fases U/V/W, el sentido de giro se define mirando el lado frontal del eje de salida del motor.

Al modificar el sentido de giro se invierte el sentido del campo giratorio del regulador de intensidad. La velocidad real (p. ej. r0063) también se invierte para mantener el sentido de regulación y se activa internamente una inversión de sentido manteniendo la misma consigna. Además se invierten los valores reales de posición del encóder actual (p. ej. r0482[0...2]).

Para VECTOR es aplicable:

Mediante p1820 se puede ajustar una inversión del sentido del motor sin invertir el valor real del encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1821[0...n] Sentido / Sentido

SERVO (Lin)	**Modificable:** C2(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la modificación del sentido.

Si se cambia el parámetro se activa una inversión de sentido del motor y del valor real del encóder sin necesidad de cambiar la consigna.

Valor:
0: Horario
1: Antihorario

Dependencia: Ver también: F07434

Atención: Al conmutar entre juegos de datos de accionamiento con diferente sentido ajustado y habilitación de impulsos se señaliza el fallo correspondiente.

Nota: En el servicio con secuencia de fases U/V/W, el sentido se define mirando el lado frontal del eje de salida del motor.

Al modificar el sentido se invierte el sentido del campo giratorio del regulador de intensidad. La velocidad lineal real (p. ej., r0063) también se invierte para mantener el sentido de regulación y se activa internamente una inversión de sentido conservando la misma consigna. Además se invierten los valores reales de posición del encóder actual (p. ej. r0482[0...2]).

Para VECTOR es aplicable:

Mediante p1820 se puede ajustar una inversión del sentido del motor sin invertir el valor real del encóder.

p1825 Convertidor tensión umbral de válvula / Tensión umbral

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 100.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 0.6 [Vef]

Descripción: Ajusta la caída de tensión umbral a compensar de las válvulas.

Nota: El valor se determina automáticamente al identificar los datos del motor.

p1827 Alimentación Compensación Tiempo enclav. válvulas Modo / INF Comp t_encl MO

A_INF, S_INF	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta el modo de operación para la compensación de tiempo de enclavamiento de válvula.

Valor:
0: Compensación Tiempo enclavamiento válvula desactivado
1: Compensación Tiempo enclavamiento válvula activado

Nota: La compensación está siempre activa con independencia del valor de este parámetro si, para conectar en paralelo etapas de potencia, está activada la regulación para suprimir corrientes circulantes (p7035).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1828 Compensación Tiempo de enclavamiento de válvula Fase U / Comp t_encl fase U

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 1000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tempo de enclavamiento de válvula a compensar para la fase U.

Nota: El valor se determina automáticamente al identificar los datos del motor.
En etapas de potencia del tipo PM340, el valor se limita a 3,98 µs.

p1829 Compensación Tiempo de enclavamiento de válvula Fase V / Comp t_encl fase V

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 1000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tempo de enclavamiento de válvula a compensar para la fase V.

Nota: En etapas de potencia del tipo PM340, el valor se limita a 3,98 µs.

p1830 Compensación Tiempo de enclavamiento de válvula Fase W / Comp t_encl fase W

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 1000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tempo de enclavamiento de válvula a compensar para la fase W.

Nota: En etapas de potencia del tipo PM340, el valor se limita a 3,98 µs.

p1832 Compensación de tiempo muerto Nivel de intensidad / comp_t_muert Niv_I

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [Aef]	**Máx.** 10000.0 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Aef]

Descripción: Ajuste del nivel de intensidad para la compensación de tiempo muerto.
Por encima del nivel de intensidad el tiempo muerto causado por los retardo de conmutación del convertidor se compensa con un valor constante determinado previamente. Si la consigna absoluta de la intensidad de fase baja del valor ajustado en p1832, entonces para esta fase se reduce de forma continua el valor de corrección.

Dependencia: El ajuste de fábrica de p1832 se pone automáticamente a 0.02 * intensidad nominal del motor (r0207).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1835[0...1] Reducción frec. pulsación Desplazamiento frec. conmutación / Red f_puls f_conmu

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 800.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Hz]

Descripción: Frecuencia para desplazar la frecuencia de conmutación r1836 con reducción de la frecuencia de pulsación.
El valor del parámetro reduce el umbral de frecuencia de conmutación con el mismo índice de parámetro.

Índice: [0] = Límite de frecuencia 1
[1] = Límite de frecuencia 2

Dependencia: Ver también: r1836

r1836[0...1] Reducción frecuencia de pulsación Frecuencia de conmutación / Red f_puls f_conmu

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza los límites de frecuencia por debajo de los cuales la frecuencia de pulsación se reduce automáticamente.
Partiendo de la frecuencia de pulsación parametrizada p1800, se reduce al siguiente valor posible si la frecuencia cae por debajo de los límites de frecuencia y una histéresis adicional.
Índice 0: límite de frecuencia para la primera reducción de la frecuencia de pulsación (activo con p1810.8 = 1)
Índice 1: límite de frecuencia para la segunda reducción de la frecuencia de pulsación (activo con p1810.9 = 1)

Índice: [0] = Límite de frecuencia 1
[1] = Límite de frecuencia 2

Dependencia: Ver también: p1810, p1835

Nota: La reducción de la frecuencia de pulsación no actúa con control por U/f.
Entre los umbrales de frecuencia se mantiene una distancia mínima de 10 Hz que no puede disminuir al cambiar p1835.

r1837 Et control Configuración / Et control Config

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza la configuración del driver de la etapa de control.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Índice modulación con rearranque al vuelo	Limitado	No limitado	-
01	Índice de modulación con regulación de Vdc	Limitado	No limitado	-
02	Reg. Vdc_min	Activo	no activo	-
03	Identificación de datos del motor	Activo	no activo	-
04	Cálculo de offset de intensidad	Activo	no activo	-
05	Modo Simulación	Activo	no activo	-
06	Invertir secuencia de fases de salida	Activo	no activo	-
07	Sentido giro antih	Activo	no activo	-
08	Sincronización (Bypass)	Activo	no activo	-
09	Monitor F07801 por aplicación	Activo	no activo	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

10	Unidad Chassis activa	Sí	No	-
11	Test de cortocircuito activo	No	Sí	-
12	Modulación FL no permitida	Sí	No	-
13	F3E presente	Sí	No	-
14	PS-ASIC3 presente	Sí	No	-
15	CU230 o CU240 presente	Sí	No	-
16	Medida de intensidad Oversampling activo	Sí	No	-
17	Promediado de valor real suprimido temporalmente	Sí	No	-
18	Tasa de modulación Limitación	Sí	No	-
19	Capacidad del circuito intermedio reducida (sin F3E)	Sí	No	-

p1840[0...n] Corrección de valor real Configuración / Corr_Vreal Conf

VECTOR

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la corrección de valor real.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Corrección de valor real desactivada	Sí	No	-
01	Comparación de integrales de modulador y consigna	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1802

Nota: Durante el funcionamiento (habilitación de impulsos), la configuración no puede cambiarse conmutando el juego de datos de accionamiento.

r1841 Corrección de valor real Palabra de estado / Corr_Vreal pal_est

VECTOR

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la corrección de valor real.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Hardware para corrección de valor real reconocido	Sí	No	-
01	Desconexión automática (demasiados instantes de conmutación)	Sí	No	-
02	Integral normalizada a mitad frecuencia ciclo de etapa de mando	Sí	No	-
03	Corrección valor real suprimida temporalmente	Sí	No	-
15	Corrección valor real activa	Sí	No	-

p1845[0...n] Corrección de valor real Factor de valoración Lsig / Corr_Vreal Lsig

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00	10.00	1.00

Descripción: Ajusta el factor de valoración de la inductancia dispersa del elemento LC de la corrección de valor real.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0391, p0392, p0393

Nota: La adaptación dependiente de la carga de la inductancia dispersa de la corrección de la intensidad real se define mediante p0391 ... p0393.

p1846[0...n] Corrección de valor real Factor de atenuación / Vreal_corr D_fact

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	10.00	1.00

Descripción: Ajusta el factor de amortiguación de la corrección de valor real.
El factor multiplica la relación T0/Tsig en la rama de realimentación del elemento LR.

r1848[0...5] Corrección de valor real Intensidades de fase / Corr_Vreal I_fase

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las intensidades de corrección de fase así como de las intensidades de las fases del convertidor.

Índice:
[0] = Armónicos fase U
[1] = Armónicos fase V
[2] = Armónicos fase W
[3] = Medida Fase U
[4] = Medida Fase V
[5] = Medida Fase W

r1849[0...5] Corrección de valor real Tensiones de fase / Corr_Vreal U_fase

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las tensiones de corrección de fase así como de las tensiones de las fases del convertidor.

Índice:
[0] = Armónicos fase U
[1] = Armónicos fase V
[2] = Armónicos fase W
[3] = Medida Fase U
[4] = Medida Fase V
[5] = Medida Fase W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1900 Identificación de datos del motor y medición en giro / IDMot y Med giro

VECTOR	**Modificable:** C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2	2

Descripción:

Ajusta la identificación de datos del motor y de la optimización del regulador de velocidad.

p1900 = 0:

Función bloqueada.

p1900 = 2:

Motores asíncronos --> ajusta p1910 = 1 y p1960 = 0

Motores síncronos con excitación por imanes permanentes o excitación independiente --> ajusta p1910 = 1, p1990 = 1 y p1960 = 0

Si están presentes las habilitaciones del accionamiento, tras la próxima orden de conexión se realiza una identificación de datos del motor con éste parado. El motor conduce corriente y puede moverse hasta en un cuarto de vuelta.

En motores síncronos con excitación por imanes permanentes o excitación independiente, cuando llega la próxima orden de conexión se ejecuta la calibración del encóder. El motor debe poderse mover libremente y gira 1,5 vueltas de su encóder.

Valor:

0: Bloqueado
2: Identificar datos motor en parada

Dependencia:

Este parámetro no puede modificarse en el modo Simulación. Si se activa la identificación de los datos del motor se suprime la conmutación de datos del accionamiento.

Ver también: p1272, p1300, p1910

Ver también: F07990, A07991

Atención:

Un freno de mantenimiento existente debe estar abierto (p1215 = 2).

Para adoptar de forma permanente los ajustes encontrados deberán salvarse de forma no volátil (p0971, p0977).

Nota:

Sólo con la realización de ambas mediciones (primero con el motor parado, después con el motor en funcionamiento) se ajustan de forma óptima los parámetros del motor y de regulación.

Al ajustar el parámetro se emite una advertencia al efecto.

Durante una medida deberá permanecer activa la orden de conexión; el accionamiento la resetea automáticamente al acabar la medida.

La mediciones pueden durar entre 0.3 segundos y varios minutos. Este tiempo depende p. ej. del tamaño del motor y de las condiciones mecánicas.

Al final de la identificación de los datos del motor se ajusta automáticamente p1900 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1900 Identificación de datos del motor y medición en giro / IDMot y Med giro

VECTOR (n/M)	**Modificable:** C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	3	2

Descripción:

Ajusta la identificación de datos del motor y de la optimización del regulador de velocidad.

p1900 = 0:

Función bloqueada.

p1900 = 1:

Motores asíncronos --> ajusta p1910 = 1 y p1960 = 0, 1, 2 en función de p1300

Motores síncronos con excitación por imanes permanentes o excitación independiente --> se ajusta p1910 = 1, p1990 = 1 y p1960 = 0, 1, 2 en función de p1300.

Si están presentes las habilitaciones del accionamiento, tras la próxima orden de conexión se realiza una identificación de datos del motor con éste parado. El motor conduce corriente y puede moverse hasta en un cuarto de vuelta.

En motores síncronos con excitación por imanes permanentes o excitación independiente, cuando llega la próxima orden de conexión se ejecuta la calibración del encóder. El motor debe poderse mover libremente y gira 1,5 vueltas de su encóder.

Con la orden de conexión posterior se identifican los datos del motor en giro y, además, se optimiza el regulador de velocidad realizando para ello mediciones a diferentes velocidades.

p1900 = 2:

Motores asíncronos --> ajusta p1910 = 1 y p1960 = 0

Motores síncronos con excitación por imanes permanentes o excitación independiente --> ajusta p1910 = 1, p1990 = 1 y p1960 = 0

Si están presentes las habilitaciones del accionamiento, tras la próxima orden de conexión se realiza una identificación de datos del motor con éste parado. El motor conduce corriente y puede moverse hasta en un cuarto de vuelta.

En motores síncronos con excitación por imanes permanentes o excitación independiente, cuando llega la próxima orden de conexión se ejecuta la calibración del encóder. El motor debe poderse mover libremente y gira 1,5 vueltas de su encóder.

p1900 = 3:

Establece p1960 = 0, 1, 2 en función de p1300

Este ajuste sólo debería seleccionarse después de realizar la identificación de los datos del motor con éste parado.

Si están presentes las habilitaciones de accionamiento, la próxima orden de conexión lanza la identificación de los datos del motor en giro y, además, se optimiza el regulador de velocidad mediante mediciones a diferentes velocidades.

Valor:

0: Bloqueado
1: Identificar datos motor en parada y en giro
2: Identificar datos motor en parada
3: Identificar datos motor en giro

Dependencia:

Este parámetro no puede modificarse en el modo Simulación. Si se activa la identificación de los datos del motor se suprime la conmutación de datos del accionamiento.

Ver también: p1272, p1300, p1910, p1960, p1990

Ver también: A07980, A07981, F07982, F07983, F07984, F07985, F07986, A07987, F07988, F07990, A07991

Atención:

Un freno de mantenimiento existente debe estar abierto (p1215 = 2).

Para adoptar de forma permanente los ajustes encontrados deberán salvarse de forma no volátil (p0971, p0977).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Sólo con la realización de ambas mediciones (primero con el motor parado, después con el motor en funcionamiento) se ajustan de forma óptima los parámetros del motor y de regulación.

Al ajustar el parámetro se emite una advertencia al efecto.

Durante una medida deberá permanecer activa la orden de conexión; el accionamiento la resetea automáticamente al acabar la medida.

La mediciones pueden durar entre 0.3 segundos y varios minutos. Este tiempo depende p. ej. del tamaño del motor y de las condiciones mecánicas.

Al final de la identificación de los datos del motor se ajusta automáticamente p1900 = 0.

p1901 Evaluación de impulsos de test Configuración / Impuls test Conf

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la evaluación de impulsos de test.

Rel. a bit 00:

Se comprueba la ausencia de cortocircuito entre fases estando habilitados los impulsos.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Cortocircuito entre fases Impulso de test activo	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 00:

Si el test se ha superado una vez tras POWER ON (ver r1902.0), no se repite.

Si se detecta un cortocircuito entre fases durante el test, se muestra en r1902.1.

r1902 Evaluación de impulsos de test Estado / Eval_imp_test est

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la evaluación de impulsos de test.

Test de cortocircuito:

Bit 0: No se han detectado fallos en el transcurso del test.

Bit 1: Se ha detectado un cortocircuito entre fases.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Test cortocircuito realizado	Sí	No	-
01	Cortocircuito entre fases detectado	Sí	No	-

p1909[0...n] Identificación de datos de motor Palabra de mando / IDMot STW

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0010 0111 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la identificación de los datos de motor.

Recomend.: De no entrañar peligro y si no hay fuerzas externas que ataquen en el motor, debe abrirse un eventual freno de mantenimiento de motor para la identificación de los datos del motor en parada y el motor debe estar sincronizado en fino antes de la medición. Con ello se determina el offset de ángulo de conmutación (p1909.13, p0431).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	Medir inductancia D	Sí	No	-
09	Medir inductancia Q	Sí	No	-
10	Medir inductancia magnetizante y resistencia del rotor	Sí	No	-
13	Medir ángulo de conmutación y sentido de giro	Sí	No	-
14	Determinar el error de reproducción de tensión	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

Nota: En motor asíncrono (ASM) actúan los siguientes bits: 8, 9, 10, 13

En motor síncrono (SRM) actúan los siguientes bits: 8, 9, 13, 14

Rel. a bit 14:

- Tras la determinación correcta de los errores de reproducción de tensión, la visualización de los valores reales de las tensiones de fase r0089, así como de la potencia activa real r0082 y del par real r0080 es considerablemente más exacta.

- Los errores de reproducción de tensión deben identificarse con el Motor Module a temperatura de servicio.

- La temperatura del motor (r0035) no debe presentar variaciones importantes (es decir, no identificar inmediatamente después de un ciclo de carga).

p1909[0...n] Identificación de datos de motor Palabra de mando / IDMot STW

SERVO (Lin, Reg_Mavz)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0110 0111 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la identificación de los datos de motor.

Recomend.: De no entrañar peligro y si no hay fuerzas externas que ataquen en el motor, debe abrirse un eventual freno de mantenimiento de motor para la identificación de los datos del motor en parada y el motor debe estar sincronizado en fino antes de la medición. Con ello se determina el offset de ángulo de conmutación (p1909.13, p0431).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	Medir inductancia D	Sí	No	-
09	Medir inductancia Q	Sí	No	-
10	Medir inductancia magnetizante y resistencia del rotor	Sí	No	-
13	Medir ángulo de conmutación y sentido	Sí	No	-
14	Determinar el error de reproducción de tensión	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

Nota: En motor asíncrono (ASM) actúan los siguientes bits: 8, 9, 10, 13

En motor síncrono (SRM) actúan los siguientes bits: 8, 9, 13, 14

Rel. a bit 14:

- Tras la determinación correcta de los errores de reproducción de tensión, la visualización de los valores reales de las tensiones de fase r0089, así como de la potencia activa real r0082 y de la fuerza real r0080 es considerablemente más exacta.

- Los errores de reproducción de tensión deben identificarse con el Motor Module a temperatura de servicio.

- La temperatura del motor (r0035) no debe presentar variaciones importantes (es decir, no identificar inmediatamente después de un ciclo de carga).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1909[0...n] Identificación de datos de motor Palabra de mando / IDMot STW

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0010 0111 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la identificación de los datos de motor.

Recomend.: De no entrañar peligro y si no hay fuerzas externas que ataquen en el motor, debe abrirse un eventual freno de mantenimiento de motor para la identificación de los datos del motor en parada y el motor debe estar sincronizado en fino antes de la medición. Con ello se determina el offset de ángulo de conmutación (p1909.13, p0431).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	Medir inductancia D	Sí	No	-
09	Medir inductancia Q	Sí	No	-
10	Medir inductancia magnetizante y resistencia del rotor	Sí	No	-
13	Medir ángulo de conmutación y sentido	Sí	No	-
14	Determinar el error de reproducción de tensión	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

Nota: En motor asíncrono (ASM) actúan los siguientes bits: 8, 9, 10, 13

En motor síncrono (SRM) actúan los siguientes bits: 8, 9, 13, 14

Rel. a bit 14:

- Tras la determinación correcta de los errores de reproducción de tensión, la visualización de los valores reales de las tensiones de fase r0089, así como de la potencia activa real r0082 y de la fuerza real r0080 es considerablemente más exacta.

- Los errores de reproducción de tensión deben identificarse con el Motor Module a temperatura de servicio.

- La temperatura del motor (r0035) no debe presentar variaciones importantes (es decir, no identificar inmediatamente después de un ciclo de carga).

p1909[0...n] Identificación de datos de motor Palabra de mando / IDMot STW

SERVO (Reg_M avz)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0110 0111 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la identificación de los datos de motor.

Recomend.: De no entrañar peligro y si no hay fuerzas externas que ataquen en el motor, debe abrirse un eventual freno de mantenimiento de motor para la identificación de los datos del motor en parada y el motor debe estar sincronizado en fino antes de la medición. Con ello se determina el offset de ángulo de conmutación (p1909.13, p0431).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	Medir inductancia D	Sí	No	-
09	Medir inductancia Q	Sí	No	-
10	Medir inductancia magnetizante y resistencia del rotor	Sí	No	-
13	Medir ángulo de conmutación y sentido de giro	Sí	No	-
14	Determinar el error de reproducción de tensión	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: En motor asíncrono (ASM) actúan los siguientes bits: 8, 9, 10, 13

En motor síncrono (SRM) actúan los siguientes bits: 8, 9, 13, 14

Rel. a bit 14:

- Tras la determinación correcta de los errores de reproducción de tensión, la visualización de los valores reales de las tensiones de fase r0089, así como de la potencia activa real r0082 y del par real r0080 es considerablemente más exacta.
- Los errores de reproducción de tensión deben identificarse con el Motor Module a temperatura de servicio.
- La temperatura del motor (r0035) no debe presentar variaciones importantes (es decir, no identificar inmediatamente después de un ciclo de carga).

p1909[0...n] Identificación de datos de motor Palabra de mando / IDMot STW

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la identificación de los datos de motor.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Estimación de inductancia del estátor, no se mide	Sí	No	-
01	Regulación de intensidad con regul. "dead-beat"	Sí	No	-
02	Estimación constante tiempo del rotor, no se mide	Sí	No	-
03	Estimación de la inductancia dispersa, no se mide	Sí	No	-
04	Activar identificación inductancia de disp. dinámic	Sí	No	-
05	Determinación Tr y Lsig Evaluac. en dominio tiempo	Sí	No	-
06	Activar la amortiguación de oscilaciones	Sí	No	-
07	Desactivar la detección de oscilaciones	Sí	No	-
11	Desactivar medida impulsos Lq Ld	Sí	No	-
12	Medida Desactivar resistencia rotor Rr	Sí	No	-
14	Medida Desactivar tiempo de enclavamiento de las válvulas	Sí	No	-
15	Determinar sólo resist. estat., error tensión válvula, T muerto	Sí	No	-

Nota: Para motores síncronos con excitación por imanes permanentes es aplicable:

Sin la correspondiente deselección en el bit 11, en el modo Regulación las inductancias Ld y Lq se miden con pequeña intensidad.

Con la correspondiente anulación en el bit 11 o en el modo Control por U/f la inductancia del estátor se mide con la mitad de la intensidad nominal del motor.

Si la inductancia del estátor no debe medirse sino estimarse, entonces deberá setearse el bit 0 y deseleccionarse el bit 11.

p1910 Identificación datos motor, parado / IDMot parado

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-3	1	0

Descripción: Ajuste para controlar la identificación de los datos del motor con motor parado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
-3: Adoptar parámetros identificados
-2: Encóder Confirmar Inversión valor real (F07993)
-1: Iniciar identificación de datos de motor sin adopción
0: Inactivo/Bloquear
1: Iniciar identificación de datos de motor con adopción

Recomend.: De no entrañar peligro, antes de ejecutar la identificación de los datos del motor con éste parado, conviene abrir el posible freno incluido en el motor (p1215 = 2). De este modo se calcula también el ángulo de conmutación y el sentido de giro.

Dependencia: Ver también: p1909, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

Ver también: F07990, A07991, F07993

Precaución: En motores con el freno abierto (p1215 = 2) la medición con el motor parado puede hacer que éste se mueva ligeramente.

Atención: Un freno de mantenimiento existente debe estar abierto (p1215 = 2).

Para adoptar de forma permanente los ajustes encontrados deberán salvarse de forma no volátil (p0971, p0977).

Nota: La identificación de los datos del motor sólo puede seleccionarse con la supresión de impulsos de todos los objetos de accionamiento de la Control Unit. Tras la selección, la conexión de todos los demás objetos de accionamiento de la Control Unit se bloquea hasta que haya concluido la identificación de los datos del motor o hasta que se anule la selección.

Tras la finalizar una identificación de datos de motor iniciada vuelve a ponerse automáticamente a 0 el parámetro.

Una identificación de datos de motor iniciada puede interrumpirse haciendo p1910 = 0.

p1910 Identificación de datos del motor Selección / IDMot Selección

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	26	1

Descripción: Ajusta la identificación de datos del motor.

Tras la próxima orden de conexión se realizará la identificación de datos del motor.

p1910 = 1:

Se identifican todos los datos del motor y la característica del convertidor, y se transfieren seguidamente a los parámetros siguientes:

p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p1825, p1828, p1829, p1830

A continuación, se ejecuta automáticamente el cálculo de los parámetros de regulación p0340 = 3.

Valor:
0: Bloqueado
1: Identificación (ID) completa de los datos del motor y adopción
2: Identificación (ID) completa de los datos del motor sin adopción
3: ID de la característica de saturación y adopción
4: ID de la característica de saturación sin adopción
5: ID inductancia dispersa dinámica Lsig (r1920) sin adopción
6: ID del tiempo de enclavamiento (r1926) sin adopción
7: ID de la resistencia del estátor Rs (r1912) sin adopción
8: ID de la induct. estatórica Ls (r1915) Rr (r1927) sin adopción
9: ID de la constante de tiempo del rotor Tr (r1913) sin adopción
10: ID inductancia dispersa estática Lsig (r1914) sin adopción
20: Especificación del vector de tensión
21: Especificación Vector de tensión sin filtro
22: Especificación Vector de tensión rectangular sin filtro
23: Especificación Vector de tensión triangular sin filtro
24: Especificación Vector de tensión rectangular con filtro
25: Especificación Vector de tensión triangular con filtro
26: Especificación Vector de tensión con corrección DTC

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Antes de la ejecución de la identificación de datos del motor debe realizarse una "Puesta en marcha rápida" (p0010 = 1)

Este parámetro no puede modificarse en el modo Simulación. Si se activa la identificación de los datos del motor se suprime la conmutación de datos del accionamiento.

Ver también: p1272, p1900

Precaución: Tras seleccionar la identificación del motor (p1910 > 0) se emite la alarma A07991; con la próxima orden de conexión se realiza como sigue una identificación del motor:

- Se alimenta el motor y hay tensión aplicada en los bornes de salida del convertidor.
- Durante la rutina de identificación el eje del motor puede girar como máximo media vuelta.
- Sin embargo no se crea par.

Atención: Un freno de mantenimiento existente debe estar abierto (p1215 = 2).

Para adoptar de forma permanente los ajustes encontrados deberán salvarse de forma no volátil (p0971, p0977).

Nota: Al ajustar p1910 deberá considerarse lo siguiente:

1. "Con aplicación" significa:

Los parámetros indicados en la descripción se sobrescriben con los valores identificados, con lo que influyen el Ajusta el regulador.

2. "Sin aplicación" significa:

Los parámetros identificados sólo se indican en r1912 ... r1926. Los ajustes del regulador no sufren cambios.

3. p1910 = 3, 4, 5 sólo puede seleccionarse en motores asíncronos.

p1911 Número de fases a identificar / Nº fases a ident

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1	**Máx.** 3	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta el número de fases que se van a identificar.

Valor:
1: 1 fase U
2: 2 fases U, V
3: 3 fases U, V, W

Nota: Con la identificación con varias fases aumenta la precisión y la duración de la medida.

r1912 Resistencia estatórica identificada / R_estátor ident

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia estatórica identificada

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

r1912[0...2] Resistencia estatórica identificada / L_estátor ident

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia estatórica identificada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1913 Constante de tiempo de rotor identificada / T_rotor ident

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ms]	**Máx.** - [ms]	**Ajuste de fábrica** - [ms]

Descripción: Visualiza la constante de tiempo del rotor identificada.

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1912, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

r1913[0...2] Constante de tiempo de rotor identificada / T_rotor ident

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ms]	**Máx.** - [ms]	**Ajuste de fábrica** - [ms]

Descripción: Visualiza la constante de tiempo del rotor identificada.

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1914[0...2] Inductancia dispersa total identificada / L_disp_tot ident

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia dispersa total identificada.

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1915 Inductancia estatórica identificada / L_estátor ident

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la Inductancia estatórica identificada.

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1912, r1913, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1915[0...2] Inductancia estatórica nominal identificada / L_estátor ident

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia dispersa nominal del estátor identificada.

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1916[0...2] Inductancia estatórica identificada 1 / L_estátor 1 ident

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia estatórica identificada del 1er punto de la característica de saturación.

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1917[0...2] Inductancia estatórica identificada 2 / L_estátor 2 ident

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia estatórica identificada del 2º punto de la característica de saturación.

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1918[0...2] Inductancia estatórica identificada 3 / L_estátor 3 ident

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia estatórica identificada del 3º punto de la característica de saturación.

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1919[0...2] Inductancia estatórica identificada 4 / L_estátor 4 ident

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia estatórica identificada del 4º punto de la característica de saturación.

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1920[0...2] Inductancia dispersa dinámica identificada / L_disp din ident

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia dispersa dinámica total identificada.

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1921[0...2] Inductancia dispersa dinámica identificada 1 / L_disp 1 din ident

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1922[0...2] Inductancia dispersa dinámica identificada 2 / L_disp 2 din ident

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1923[0...2] Inductancia dispersa dinámica identificada 3 / L_disp 3 din ident

VECTOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 4
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Identificación del motor
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1924[0...2] Inductancia dispersa dinámica identificada 4 / L_disp 4 din ident

VECTOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 4
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Identificación del motor
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1925 Tensión umbral identificada / U_umbral ident

SERVO

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 4
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Identificación del motor
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión umbral identificada de la etapa de potencia.

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

r1925[0...2] Tensión umbral identificada / U_umbral ident

VECTOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 4
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Identificación del motor
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión umbral de IGBT identificada.

Índice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1926[0...2] Tiempo de enclavamiento de válvula activo identificado / t_enc_válv id

VECTOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 4
Tipo de datos: FloatingPoint32
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Identificación del motor
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descripción: Visualiza el tiempo de enclavamiento de válvula activo identificado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1927 Resistencia rotórica identificada / R_rotor ident

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia rotórica identificada.

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

r1927[0...2] Resistencia rotórica identificada / R_Rotor ident

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia rotórica identificada (en motores síncronos con excitación independiente: resistencia amortiguadora).

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1929[0...2] Resistencia de cable identificada / R_cable ident

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [ohmios]	**Máx.** - [ohmios]	**Ajuste de fábrica** - [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia del cable identificada.

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1932[0...19] Inductancia d identificada / Ld ident

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia d (diferencial) identificada.

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

Nota: La característica Ld se compone de pares de valores de p1932 y p1933 que tienen el mismo índice.
El valor se corresponde con el valor de la inductancia dispersa total (r0377).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1933[0...19] Corriente de identificación de inductancia d / I_ident Ld

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad de identificación de la inductancia d.

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951, p1952, p1953

Nota: La característica Ld se compone de pares de valores de p1932 y p1933 que tienen el mismo índice.

r1934[0...9] Inductancia q identificada / Lq ident

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia q (diferencial) identificada.

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1932, r1933

Nota: La característica Lq se compone de pares de valores de p1934 y p1935 que tienen el mismo índice.
El valor se corresponde con el valor de la inductancia dispersa total (r0377).

r1934[0...9] Inductancia q identificada / Lq ident

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia q (diferencial) identificada.

Dependencia: Ver también: r1935, p1959, p1960

Nota: La característica Lq se compone de pares de valores de p1934 y p1935 que tienen el mismo índice.
El valor se corresponde con el valor de la inductancia dispersa total (r0377).

r1935[0...20] Corriente de identificación / I_ident

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente de identificación para identificar la inductancia q ([0...9]), así como la constante de par ([10]) y la característica de par ([11...20]).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 1
[1] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 2
[2] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 3
[3] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 4
[4] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 5
[5] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 6
[6] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 7
[7] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 8
[8] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 9
[9] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 10
[10] = Constante de par Corriente de identificación
[11] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 1
[12] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 2
[13] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 3
[14] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 4
[15] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 5
[16] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 6
[17] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 7
[18] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 8
[19] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 9
[20] = Característica de par Corriente identificación Punto medida 10

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1934, p1959, p1960

Nota:
- La característica Lq se compone de pares de valores de r1934 y r1935 que tienen el mismo índice.
- La constante de par se identifica con la intensidad r1935[10] y se visualiza en r1937[0]. Si se identifica la constante de par de reluctancia (p1959.7 = 1), la constante de par se identifica con la intensidad nominal multiplicada por 1,5 (p0305); en caso contrario, con la intensidad nominal multiplicada por 1,0.
- La característica de par (r1937[1...10]) se identifica en la zona situada entre la intensidad nominal (p0305) y la intensidad máxima (p0640) (r1935[11...20]).

r1935[0...20] Corriente de identificación / I_ident

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente de identificación para identificar la inductancia q ([0...9]), así como la constante de fuerza ([10]) y la característica de fuerza ([11...20]).

Índice:
[0] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 1
[1] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 2
[2] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 3
[3] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 4
[4] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 5
[5] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 6
[6] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 7
[7] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 8
[8] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 9
[9] = Corriente de identificación de inductancia q Punto de medida 10
[10] = Constante de fuerza corriente de identificación
[11] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 1
[12] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 2
[13] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 3
[14] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 4
[15] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 5
[16] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 6
[17] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 7
[18] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 8
[19] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 9
[20] = Característica fuerza Corriente identificación Punto medida 10

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1934, p1959, p1960

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: - La característica Lq se compone de pares de valores de r1934 y r1935 que tienen el mismo índice.
- La constante de fuerza se identifica con la intensidad r1935[10] y se visualiza en r1937[0]. Si se identifica la constante de fuerza de reluctancia (p1959.7 = 1), la constante de fuerza se identifica con la intensidad nominal multiplicada por 1,5 (p0305); en caso contrario, con la intensidad nominal multiplicada por 1,0.
- La característica de fuerza (r1937[1...10]) se identifica en la zona situada entre la intensidad nominal (p0305) y la intensidad máxima (p0640) (r1935[11...20]).

r1935[0...9] Corriente de identificación de inductancia q / Lq I_ident

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente de identificación para la inductancia q ([0...9]).

Dependencia: Ver también: r1934, p1959, p1960

Nota: La característica Lq se compone de pares de valores de r1934 y r1935 que tienen el mismo índice.

r1936 Inductancia magnetizante identificada / L_H ident

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia magnetizante identificada (esquema equivalente de gamma).

Dependencia: Ver también: p1909, p1910, r1913, r1915, r1927, p1959, p1960, r1962, r1963

Nota: El valor se corresponde con el valor de la inductancia magnetizante transformada (r0382).

r1937[0...10] Constante de par identificada / kT ident

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 28_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Nm/A]	**Máx.** - [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** - [Nm/A]

Descripción: Visualiza la constante/característica de par identificada por medio de la corriente q.

Índice:
[0] = Constante de par identificada
[1] = Característica de par identificada Punto de medida 1
[2] = Característica de par identificada Punto de medida 2
[3] = Característica de par identificada Punto de medida 3
[4] = Característica de par identificada Punto de medida 4
[5] = Característica de par identificada Punto de medida 5
[6] = Característica de par identificada Punto de medida 6
[7] = Característica de par identificada Punto de medida 7
[8] = Característica de par identificada Punto de medida 8
[9] = Característica de par identificada Punto de medida 9
[10] = Característica de par identificada Punto de medida 10

Dependencia: Ver también: r1938, r1939, p1959, p1960, r1969

Nota: - El valor en r1937[0] equivale a la constante de par (p0316) y se ha identificado con la intensidad en r1935[10]. Si se identifica el par de reluctancia (p1959.7 = 1), la constante de par se identifica con la intensidad nominal multiplicada por 1,5 (p0305); en caso contrario, con la intensidad nominal multiplicada por 1,0.
- Si son distintos a cero los índices r1937[1...10], muestran los valores identificados de la característica de par para la intensidad en r1935[11...20] en cada caso. La característica de par se identifica en la zona situada entre la intensidad nominal (p0305) y la intensidad máxima (p0640).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1937[0...10] Constante de fuerza identificada / kT ident

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 29_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [N/Aef]	**Máx.** - [N/Aef]	**Ajuste de fábrica** - [N/Aef]

Descripción: Visualiza la constante de fuerza identificada.

Índice:
[0] = Constante de fuerza identificada
[1] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 1
[2] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 2
[3] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 3
[4] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 4
[5] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 5
[6] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 6
[7] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 7
[8] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 8
[9] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 9
[10] = Característica de fuerza identificada Punto de medida 10

Dependencia: Ver también: r1938, r1939, p1959, p1960, r1969

Nota: - El valor en r1937[0] equivale a la constante de fuerza (p0316) y se ha identificado con la intensidad en r1935[10]. Si se identifica la constante de fuerza de reluctancia (p1959.7 = 1), la constante de fuerza se identifica con la intensidad nominal multiplicada por 1,5 (p0305); en caso contrario, con la intensidad nominal multiplicada por 1,0.

r1938 Constante de tensión identificada / kE ident

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la constante de tensión identificada.

Dependencia: Ver también: r1937, r1939, p1959, p1960, r1969

Nota: El valor se corresponde con la constante de tensión (p0317).

r1938 Constante de tensión identificada / kE ident

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef s/m]	**Máx.** - [Vef s/m]	**Ajuste de fábrica** - [Vef s/m]

Descripción: Visualiza la constante de tensión identificada.

Dependencia: Ver también: r1937, r1939, p1959, p1960, r1969

Nota: El valor se corresponde con la constante de tensión (p0317).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1939 Constante de par de reluctancia identificada / kT_reluctanc ident

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la constante de par de reluctancia identificada.
Dependencia: Ver también: r1937, r1938, p1959, p1960, r1969
Nota: El valor se corresponde con la constante de par de reluctancia (p0328).

r1939 Constante de fuerza de reluctancia identificada / kT_reluctanc ident

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la constante de fuerza de reluctancia identificada.
Dependencia: Ver también: r1937, r1938, p1959, p1960, r1969
Nota: El valor se corresponde con la constante de fuerza de reluctancia (p0328).

r1947 Ángulo de carga óptimo identificado / phi_carg ident

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el ángulo de carga óptimo identificado.
Nota: El valor se corresponde con el ángulo de carga óptimo (p0327).

r1948 Corriente magnetizante identificada / I_mag ident

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente magnetizante identificada.
Dependencia: Ver también: r1936, p1959, p1960
Nota: El valor se corresponde con la corriente magnetizante (p0320 / r0331).

r1950[0...19] error de reproducción de tensión Valores de tensión / Error_U Val_U

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: La característica identificada del error de reproducción de tensión se visualiza en r1950[0...19] y r1951[0...19].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r1951

r1951[0...19] error de reproducción de tensión Valores de intensidad / Error_U Val_I

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: La característica identificada del error de reproducción de tensión se visualiza en r1950[0...19] y r1951[0...19].

Dependencia: Ver también: r1950

p1952[0...n] error de reproducción de tensión Valor final / Error_U Val_final

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [V]	100.000 [V]	0.000 [V]

Descripción: Ajusta el valor final para compensar el error de reproducción de tensión.

Dependencia: Ver también: p1953

Nota: El error de reproducción de tensión se calcula para cada fase usando la fórmula siguiente y se compensa:
Error_u = u0 * i / (abs(i) + i0)
u0: Se ajusta en p1952.
i0: Se ajusta en p1953.
i: Intensidad de fase asociada al error de reproducción de tensión error_u.

p1953[0...n] Error de reproducción de tensión offset intensidad / Error_U offset_I

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [A]	100.000 [A]	0.000 [A]

Descripción: Ajusta el offset de intensidad para compensar el error de reproducción de tensión.

Dependencia: Ver también: p1952

Nota: El error de reproducción de tensión se calcula para cada fase usando la fórmula siguiente y se compensa:
Error_u = u0 * i / (abs(i) + i0)
u0: Se ajusta en p1952.
i0: Se ajusta en p1953.
i: Intensidad de fase asociada al error de reproducción de tensión error_u.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1958[0...n] Medida en giro aceleración/deceleración / MedGiro t_ac_dec

SERVO	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1.00 [s]	**Máx.** 999999.00 [s]	**Ajuste de fábrica** -1.00 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración/deceleración para la medida en giro.

Con valores negativos es aplicable:

Si está activado el módulo de función "Canal de consigna avanzado" (r0108.8 = 1) actúa el máximo del tiempo de aceleración/deceleración del canal de consigna. Si no está activado el módulo funcional no actúa ningún tiempo de aceleración/deceleración.

Con valores positivos es aplicable:

Actúa el tiempo de aceleración/deceleración ajustado.

Recomend.: De no entrañar peligro, conviene no activar para la identificación de los datos del motor el tiempo de aceleración/deceleración (p1958 = 0). Esto permite una identificación más completa y precisa. Si está activado el tiempo de aceleración/deceleración, lo siguientes pasos de la identificación del motor en giro no se ejecutarán:

- p1959.5 (identificar inductancia q)
- p1959.7 (identificar constante de par de reluctancia)

Dependencia: Ver también: p1959, p1960

p1958[0...n] Medida en movimiento aceleración/deceleración / MedMov t_ac_dec

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1.00 [s]	**Máx.** 999999.00 [s]	**Ajuste de fábrica** -1.00 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración/deceleración para la medida en movimiento.

Con valores negativos es aplicable:

Si está activado el módulo de función "Canal de consigna avanzado" (r0108.8 = 1) actúa el máximo del tiempo de aceleración/deceleración del canal de consigna. Si no está activado el módulo funcional no actúa ningún tiempo de aceleración/deceleración.

Con valores positivos es aplicable:

Actúa el tiempo de aceleración/deceleración ajustado.

Recomend.: De no entrañar peligro, conviene no activar para la identificación de los datos del motor el tiempo de aceleración/deceleración (p1958 = 0). Esto permite una identificación más completa y precisa. Si está activado el tiempo de aceleración/deceleración, lo siguientes pasos de la identificación de datos del motor en movimiento no se ejecutarán:

- p1959.5 (identificar inductancia q)
- p1959.7 (identificar constante de fuerza de reluctancia)

Dependencia: Ver también: p1959, p1960

p1959[0...n] Medida en giro Configuración / Med en giro Config

SERVO	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 1110 1110 0111 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la medición en giro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Recomend.: De no entrañar peligro, conviene no activar para la medida en giro ningún bloqueo de sentido (p1959.14 = 1 y p1959.15 = 1). Esto permite una identificación más completa y precisa. Si está activado el bloqueo de sentido, no se identifica la constante de par de reluctancia (p1959.7) y el offset de ángulo de conmutación (p1959.10, p0431) se determina con menor precisión. La constante de par de reluctancia (p1959.7) tampoco se identifica en el modo sin encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Reservado	Sí	No	-
01	Identificar característica de saturación	Sí	No	-
02	Identificar momento de inercia	Sí	No	-
05	Identificar inductancia q	Sí	No	-
06	Identificar constante de par	Sí	No	-
07	Identificar constante de par de reluctancia	Sí	No	-
08	Identificar inductancia q en banco de pruebas	Sí	No	-
09	Identificar corriente magnetizante / inductancia magnetizante	Sí	No	-
10	Identificar ángulo de conmutación y sentido de giro	Sí	No	-
11	Identificar resistencia rotórica	Sí	No	-
14	Sentido positivo permitido	Sí	No	-
15	Sentido negativo permitido	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1958, p1960

Atención: El paso p1959.8 (Identificar inductancia q en banco de pruebas) sólo puede seleccionarse si el accionamiento puede mantenerse parado o con una velocidad de giro fija por medio de un banco de pruebas u otros medios mecánicos.

Durante los pasos p1959.2 (Identificar momento de inercia) y p1959.6 (Identificar constante de par) se desconecta el regulador de Vdc_mín (p1240).

Durante el paso p1959.7 (Identificar constante de par de reluctancia) se desconectan el regulador de Vdc_mín y el regulador de Vdc_máx (p1240).

Nota: En el motor asíncrono (ASM) actúan los siguientes bits: 1, 2, 5, 8, 9, 10, 14, 15.

En el motor síncrono (SRM) actúan los siguientes bits: 2, 5, 6, 7, 8, 10, 14, 15.

Rel. a bit 05:

Con "Freno en motor como secuenciador" (p1215 = 1 ó 3), la característica Lq sólo se mide aproximadamente hasta la intensidad asignada del motor (p0305) en lugar de hasta el límite de intensidad (p0640). De no entrañar peligro, antes de ejecutar la medida en giro, conviene abrir el posible freno incluido en el motor (p1215 = 2).

Rel. a bit 10:

Si el freno del motor está ajustado como el secuenciador (p1215 = 1 ó 3), el ángulo de conmutación y el sentido de giro no se miden. De no entrañar peligro, antes de ejecutar la medida en giro, conviene abrir el posible freno incluido en el motor (p1215 = 2).

Rel. a bits 14, 15:

Con bit 14 y 15 = 0 es aplicable:

Si está activado el módulo funcional "Canal de consigna avanzado" (r0108.8 = 1) actúa el bloqueo de sentido del canal de consigna. Si no está activado el módulo funcional no actúa ningún bloqueo de sentido.

Con como mínimo bit 14 = 1 o bit 15 = 1 es aplicable:

Actúa el bloqueo de sentido ajustado en p1959.

p1959[0...n] Medida en movimiento Configuración / MedMov Config

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 1110 1110 0111 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la medida en movimiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Recomend.: De no entrañar peligro, conviene no activar para la medida en movimiento ningún bloqueo de sentido (p1959.14 = 1 y p1959.15 = 1). Esto permite una identificación más completa y precisa. Si está activado el bloqueo de sentido, no se identifica la constante de fuerza de reluctancia (p1959.7) y el offset de ángulo de conmutación (p1959.10, p0431) se determina con menor precisión. La constante de fuerza de reluctancia (p1959.7) tampoco se identifica en el modo sin encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Reservado	Sí	No	-
01	Identificar característica de saturación	Sí	No	-
02	Identificar momento de inercia	Sí	No	-
05	Identificar inductancia q	Sí	No	-
06	Identificar constante de fuerza	Sí	No	-
07	Identificar constante de fuerza de reluctancia	Sí	No	-
08	Identificar inductancia q en banco de pruebas	Sí	No	-
09	Identificar corriente magnetizante / inductancia magnetizante	Sí	No	-
10	Identificar ángulo de conmutación y sentido	Sí	No	-
11	Identificar resistencia rotórica	Sí	No	-
14	Sentido positivo permitido	Sí	No	-
15	Sentido negativo permitido	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1958, p1960

Atención: El paso p1959.8 (Identificar inductancia q en banco de pruebas) sólo puede seleccionarse si el accionamiento puede mantenerse parado o con una velocidad lineal fija por medio de un banco de pruebas u otros medios mecánicos.

Durante los pasos p1959.2 (Identificar momento de inercia) y p1959.6 (Identificar constante de fuerza) se desconecta el regulador de Vdc_mín (p1240).

Durante el paso p1959.7 (Identificar constante de fuerza de reluctancia) se desconectan el regulador de Vdc_mín y el regulador de Vdc_máx (p1240).

Nota: En el motor asíncrono (ASM) actúan los siguientes bits: 1, 2, 5, 8, 9, 10, 14, 15.

En el motor síncrono (SRM) actúan los siguientes bits: 2, 5, 6, 7, 8, 10, 14, 15.

Rel. a bit 05:

Con "Freno en motor como secuenciador" (p1215 = 1 ó 3), la característica Lq sólo se mide aproximadamente hasta la intensidad asignada del motor (p0305) en lugar de hasta el límite de intensidad (p0640). De no entrañar peligro, antes de ejecutar la medida en giro, conviene abrir el posible freno incluido en el motor (p1215 = 2).

Rel. a bit 10:

Si el freno del motor está ajustado como el secuenciador (p1215 = 1 ó 3), el ángulo de conmutación y el sentido de giro no se miden. De no entrañar peligro, antes de ejecutar la medida en giro, conviene abrir el posible freno incluido en el motor (p1215 = 2).

Rel. a bits 14, 15:

Con bit 14 y 15 = 0 es aplicable:

Si está activado el módulo funcional "Canal de consigna avanzado" (r0108.8 = 1) actúa el bloqueo de sentido del canal de consigna. Si no está activado el módulo funcional no actúa ningún bloqueo de sentido.

Con como mínimo bit 14 = 1 o bit 15 = 1 es aplicable:

Actúa el bloqueo de sentido ajustado en p1959.

p1959[0...n] Medida en giro Configuración / Med en giro Config

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0001 1111 bin

Descripción: Ajusta la configuración de la medición en giro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Test encóder activ	Sí	No	-
01	Identificación de la característica de saturación	Sí	No	-
02	Identificación de momento de inercia	Sí	No	-
03	Recalcular el regulador de velocidad	Sí	No	-
04	Optimiz. de regulador de velocidad (prueba de oscilaciones)	Sí	No	-
05	Inductancia dispers. q Ident. (para adaptación reg. intensidad)	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: F07988

Nota: La prueba del encóder sólo se realiza si se ha ajustado medición en giro con encóder (p1960 = 2).

En los diferentes pasos de optimización se modifican los parámetros siguientes:

Bit 00: Ninguno

Bit 01: p0320, p0360, p0362 ... p0369

Bit 02: p0341, p0342

Bit 03: p1400.0, p1458, p1459, p1460, p1462, p1463, p1470, p1472, p1496

Bit 04: Dependiente de p1960

Bit 05: p0391, p0392, p0393, p1402.2 sólo para motores asíncronos

p1960 = 1, 3: p1400.0, p1458, p1459, p1470, p1472, p1496

p1960 = 2, 4: p1458, p1459, p1460, p1461, p1462, p1463, p1496

La identificación de la inductancia dispersa q sólo puede realizarse con el motor poco cargado (carga aprox. bajo el 30% del momento asignado del motor). Sólo se parametriza una adaptación del regulador de intensidad (p0391 ... p0393) si la inductancia dispersa q en vacío es al menos un 30 % superior a la inductancia dispersa total (p0356, p0358).

p1960 Medida en giro Selección / Med en giro Selec

SERVO

Modifiable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-3	1	0

Descripción: Activa la medición en giro.

Valor:
- -3: Adoptar parámetros identificados
- -2: Encóder Confirmar Inversión valor real (F07993)
- -1: Iniciar identificación de datos de motor sin adopción
- 0: Inactivo/Bloquear
- 1: Iniciar identificación de datos de motor con adopción

Recomend.: De no entrañar peligro, antes de ejecutar la medida en giro, conviene abrir el posible freno incluido en el motor (p1215 = 2). De este modo se calcula también el ángulo de conmutación y la dirección de transferencia.

Dependencia: Ver también: r1934, r1935, r1936, r1937, r1938, r1939, r1947, r1948, p1958, p1959, r1962, r1963, r1969

Ver también: F07990, A07991, F07993

Peligro: Durante la medida en giro el motor se acelera hasta la velocidad máxima. Sólo actúan el límite de intensidad (p0640) y la velocidad máxima (p1082) parametrizadas.

El comportamiento del motor puede controlarse con bloqueo de sentido (p1959.14, p1959.15) y tiempo de aceleración/deceleración (p1958).

Atención: Un freno de mantenimiento existente debe estar abierto (p1215 = 2).

Para adoptar de forma permanente los ajustes encontrados deberán salvarse de forma no volátil (p0971, p0977).

Nota: La medida en giro sólo puede seleccionarse con la supresión de impulsos de todos los objetos de accionamiento de la Control Unit. Tras la selección, la conexión de todos los demás objetos de accionamiento de la Control Unit se bloquea hasta que haya concluido la medida en giro o hasta que se anule la selección.

Si está activada la medida en giro (p1960 = 1) no es posible guardar los parámetros (p0971, p0977).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1960 Medida en movimiento Selección / MedMov Selec

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-3	1	0

Descripción: Activa la medición en giro.

Valor:
-3: Adoptar parámetros identificados
-2: Encóder Confirmar Inversión valor real (F07993)
-1: Iniciar identificación de datos de motor sin adopción
0: Inactivo/Bloquear
1: Iniciar identificación de datos de motor con adopción

Recomend.: De no entrañar peligro, antes de ejecutar la medida en giro, conviene abrir el posible freno incluido en el motor (p1215 = 2). De este modo se calcula también el ángulo de conmutación y la dirección de transferencia.

Dependencia: Ver también: r1934, r1935, r1936, r1937, r1938, r1939, r1947, r1948, p1958, p1959, r1962, r1963, r1969

Ver también: F07990, A07991, F07993

Peligro: Durante la medida en movimiento el motor se acelera hasta la velocidad máxima. Sólo actúan el límite de intensidad (p0640) y la velocidad máxima (p1082) parametrizados.

El comportamiento del motor puede controlarse con bloqueo de sentido (p1959.14, p1959.15) y tiempo de aceleración/deceleración (p1958).

Atención: Un freno de mantenimiento existente debe estar abierto (p1215 = 2).

Para adoptar de forma permanente los ajustes encontrados deberán salvarse de forma no volátil (p0971, p0977).

Nota: La medida en movimiento sólo puede seleccionarse con la supresión de impulsos de todos los objetos de accionamiento de la Control Unit. Tras la selección, la conexión de todos los demás objetos de accionamiento de la Control Unit se bloquea hasta que haya concluido la medida en movimiento o hasta que se anule la selección.

Si está activada la medida en movimiento (p1960 = 1) no es posible guardar los parámetros (p0971, p0977).

p1960 Medida en giro Selección / Med en giro Selec

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4	0

Descripción: Ajusta la medición en giro.

Tras la próxima orden de conexión se realizará la medición en giro.

Las posibilidades de ajustar el parámetro dependen del modo de control (lazo abierto/cerrado) (p1300).

p1300 < 20 (control por U/f):

No es posible seleccionar la medida en giro o la optimización del regulador de velocidad.

p1300 = 20, 22 (modo sin encóder):

Sólo es posible elegir la medida en giro o la optimización del regulador de velocidad en el modo sin encóder.

p1300 = 21, 23 (modo con encóder):

Pueden seleccionarse ambas variantes (sin encóder y con encóder) de la medida en giro o de la optimización del regulador de velocidad.

Valor:
0: Bloqueado
1: Medida en giro en modo sin encóder
2: Medida en giro con encóder
3: Optimiz. de regulador de velocidad en modo sin encóder
4: Optimiz. de regulador de velocidad con encóder

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Antes de ejecutar la medida en giro, debe haberse realizado ya la identificación de los datos del motor (p1900, p1910, r3925).
En modo Simulación el parámetro no puede ajustarse al valor 1.
Si se activa la medición en giro se suprime la conmutación de datos del accionamiento.
Ver también: p1272, p1300, p1900, p1959
Ver también: A07987

Peligro: En el caso de accionamientos con mecánica limitadora de recorrido hay que cerciorarse de que ésta no se alcanza durante la medición en giro. De lo contrario, no se puede realizar la medición.

Atención: Un freno de mantenimiento existente debe estar abierto (p1215 = 2).
Para adoptar de forma permanente los ajustes encontrados deberán salvarse de forma no volátil (p0971, p0977).

Nota: Si está activada la medición en giro no es posible guardar los parámetros (p0971, p0977).
Como para la medición en giro se producen automáticamente cambios de parámetro (p. ej., p1120), no conviene cambiar manualmente los parámetros hasta que acabe la medición y si no hay errores pendientes.
Durante la medición en giro los tiempos de aceleración y deceleración (p1120, p1121) se limitan a 900 s.
En la optimización del regulador de velocidad con encóder (p1960 = 2, 4) también se predetermina el regulador de velocidad para el modo sin encóder (p1470, p1472).
Dependiendo de si la optimización del regulador de velocidad se realiza con o sin encóder, se ajustan diferentes adaptaciones Kp/Kt del regulador de velocidad (p1464, p1465). Si el accionamiento debe regular tanto sin encóder como con él, se recomienda utilizar dos juegos de datos de accionamiento (p0180). Éstos pueden entonces ejecutarse con diferentes adaptaciones de regulador de velocidad.

p1961 Característica de saturación Velocidad para determinarla / Carc_sat Det n

VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 26 [%]	**Máx.** 75 [%]	**Ajuste de fábrica** 40 [%]

Descripción: Ajusta la velocidad para la determinación de la característica de saturación y la prueba del encóder.
El valor está referido a p0310 (frecuencia asignada del motor).

Dependencia: Ver también: p0310, p1959
Ver también: F07983

Nota: La característica de saturación deberá determinarse en un punto de funcionamiento con carga lo menor posible.

r1962[0...9] Característica de saturación Corriente magnetizante identificada / Carc_sat I_mag

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza las intensidades magnetizantes de la característica de saturación identificada.
Los valores están referidos a r0331.

Dependencia: Ver también: p1959, p1960, r1963

Nota: La característica de saturación se compone de pares de valores de p1962 y p1963 que tienen el mismo índice.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1962[0...4] Característica de saturación Corriente magnetizante / Carc_sat I_mag

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza las intensidades magnetizantes de la característica de saturación identificada.
Los valores están referidos a r0331.
Una vez determinados correctamente los valores se pasan a p0366 ... p0369.

Índice:
[0] = Valor 1
[1] = Valor 2
[2] = Valor 3
[3] = Valor 4
[4] = Valor 5

Dependencia: Ver también: r0331

r1963[0...9] Característica de saturación Flujo estatórico identificado / Car_satur flujo

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el flujo estatórico de la característica de saturación identificada.
Los valores se refieren al flujo estatórico con corriente magnetizante (r0331).

Dependencia: Ver también: p1959, p1960, r1962

Nota: La característica de saturación se compone de pares de valores de p1962 y p1963 que tienen el mismo índice.

r1963[0...4] Característica de saturación Inductancia magnetizante / Carc_sat L_mag

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza las inductancias magnetizantes de la característica de saturación identificada.
Los valores están referidos a r0382.

Índice:
[0] = Valor 1
[1] = Valor 2
[2] = Valor 3
[3] = Valor 4
[4] = Valor 5

Dependencia: Ver también: r0382

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1964[0...4] Característica de saturación Flujo rotor / Carc_sat Fluj rot

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza los valores de flujo en rotor de la característica de saturación identificada.
Una vez determinados correctamente los valores se pasan a p0362 ... p0365.

Índice:
[0] = Valor 1
[1] = Valor 2
[2] = Valor 3
[3] = Valor 4
[4] = Valor 5

p1965 Opt_reg_vel Velocidad / Opt_n Velocidad

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10 [%]	**Máx.** 75 [%]	**Ajuste de fábrica** 40 [%]

Descripción: Ajusta la velocidad para la identificación del momento de inercia y la prueba de oscilaciones.
Motor asíncrono:
El valor está referido a p0310 (frecuencia asignada del motor).
Motor síncrono:
El valor porcentual está referido al mínimo de p0310 (frecuencia asignada del motor) y p1082 (velocidad máxima).

Dependencia: Ver también: p0310, p1959
Ver también: F07984, F07985

Nota: Para determinar el momento de inercia se realizan escalones de velocidad; el valor indicado se corresponde con la consigna inferior de velocidad. Para la velocidad superior el valor se incrementa en un 20 %. El cálculo de la inductancia dispersa q (ver p1959 bit 5) tiene lugar en parada y con un 50% de p1965, pero con una frecuencia de salida de 15 Hz como máximo y con al menos un 10% de la velocidad asignada del motor.

p1967 Opt_reg_vel Factor dinámica / Opt_n fac_din

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1 [%]	**Máx.** 400 [%]	**Ajuste de fábrica** 100 [%]

Descripción: Ajusta el factor de dinámica para la optimización del regulador de velocidad.

Dependencia: Ver también: p1959
Ver también: F07985

Nota: Durante la medida en giro este parámetro permite influir en la optimización del regulador de velocidad.
p1967 = 100 % --> Optimización del regulador de velocidad según el criterio del óptimo simétrico.
p1967 > 100 % --> Optimización con mayor respuesta dinámica (Kp mayor, Tn menor).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1968 Opt_reg_vel Factor de dinámica actual / Opt_n fac_din act

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el factor dinámico realmente alcanzado en la prueba de oscilaciones.

Dependencia: Ver también: p1959, p1967
Ver también: F07985

Nota: Este factor dinámico se refiere exclusivamente al tipo de regulación del regulador de velocidad ajustado en p1960.

r1969 Momento de inercia identificado / Ident M_inercia

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [kgm²]	**Máx.** - [kgm²]	**Ajuste de fábrica** - [kgm²]

Descripción: Visualiza el momento de inercia identificado.

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kg m^2
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lb ft^2
Ver también: p0341, p0342, p1498, p1959, p1960

r1969 Masa inercia identificada / Masa inercia ident

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 27_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [kg]	**Máx.** - [kg]	**Ajuste de fábrica** - [kg]

Descripción: Visualiza la mase de inercia identificada.

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kg m^2
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lb ft^2
Ver también: p0341, p0342, p1498, p1959, p1960

r1969 Opt_reg_vel Momento de inercia encontrado / Opt_n M_inerc enc

VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [kgm²]	**Máx.** - [kgm²]	**Ajuste de fábrica** - [kgm²]

Descripción: Visualiza el momento de inercia encontrado del accionamiento.
Una vez encontrado correctamente el valor se pasa a p0341, p0342 .

Dependencia: Accionamientos IEC (p0100 = 0): Unidad kg m^2
Accionamientos NEMA (p0100 = 1): Unidad lb ft^2
Ver también: p0341, p0342, p1959
Ver también: F07984

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1970[0...1] Opt_reg_vel Test oscilaciones Frecuencia oscilación encontrada / Opt_n f_oscil

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descripción: Visualiza las frecuencias de oscilación encontradas durante el test de oscilaciones.

Índice:
[0] = Frecuencia baja
[1] = Frecuencia alta

Dependencia:
Ver también: p1959
Ver también: F07985

r1971[0...1] Opt_reg_vel Test oscilaciones Desviación típica encontrada / Opt_n Desv. típica

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descripción: Visualiza las desviaciones típicas de las frecuencias de oscilación determinadas en la prueba de oscilaciones.

Índice:
[0] = Desviación típica de la frecuencia baja
[1] = Desviación típica de la frecuencia alta

Dependencia:
Ver también: p1959
Ver también: F07985

r1972[0...1] Opt_reg_vel Test oscilaciones Número periodos encontrado / Opt_n Nº periodos

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de periodos encontrados durante el test de oscilaciones.

Índice:
[0] = Cant. periodos de la frecuencia baja
[1] = Cant. periodos de la frecuencia alta

Dependencia:
Ver también: p1959
Ver también: F07985

r1973[0...1] Encóder Número de impulsos identificado / Núm. imp. ident

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Índice 0:
Motores giratorios: visualiza el número identificado de impulsos del encóder (por vuelta).
Motores lineales: número de impulsos por metro del encóder. División = 1/p1973 [metros].
Índice 1:
Motores giratorios: sin significado.
Motores lineales: división de rejilla identificada en nm.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Motor giratorio Número de impulsos del encóder
[1] = Motor lineal División de rejilla en nm

Atención: Debido a la precisión de la medida (aprox. 5%), p1973 muestra sólo la magnitud y no se debe incorporar directamente en p0407 o p0408. Un número de pares de polos (r0313, p0314) o paso entre polos (p0315) incorrecto origina un valor incorrecto en p1973.

Nota: Un valor negativo es síntoma de polaridad incorrecta en la señal del encóder.

r1973 Medición en giro Prueba de encóder Nº impulsos determinado / Opt_n Nº imp

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de impulsos determinado en la prueba de oscilaciones.

Nota: Un valor negativo es síntoma de polaridad incorrecta en la señal del encóder.

r1979.0...11 BO: Opt_reg_vel Estado / Opt_n Estado

VECTOR (n/M)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado para comprobar y vigilar estados de la optimización del regulador de velocidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Optimiz. de regulador de velocidad activa	Sí	No	-
01	Optimiz. de regulador de velocidad finalizada	Sí	No	-
02	Optimiz. de regulador velocidad interrumpida	Sí	No	-
04	Test encóder activ	Sí	No	-
05	Identificación característica de saturación activa	Sí	No	-
06	Identificación de momento de inercia activa	Sí	No	-
07	Recálculo parámetros regulador de velocidad activo	Sí	No	-
08	Test de oscilaciones regulador de velocidad activo	Sí	No	-
09	Inductancia magnetizante Adaptación activa	Sí	No	-
10	Modo con encóder tras operación sin encóder	Sí	No	-
11	Identificación inductancia dispersa q	Sí	No	-

p1980[0...n] IDPol Método / IDPol Método

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	99	99

Descripción: Ajusta el método de identificación de la posición polar.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Basada en saturación 1er + 2º armónico
1: Basada en saturación 1er armónico
4: Basada en saturación 2 escalones
10: Basado en movimto
20: Basada en elasticidad
99: Ningún método elegido

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097
Ver también: F07995

Atención: Si se aplica el método erróneo puede producirse una aceleración incontrolada del motor.
Se debe desactivar el tiempo de acción integral (p1996 = 0) en las siguientes condiciones:
- p1980 = 10 (basado en movimiento)
- Encóder motor con pista A/B rectangular (p0404.3 = 1)
- p0430.20 = 0 (medición de tiempo en el flanco)

Tras desactivar el tiempo de acción integral, aumenta el movimiento durante la identificación (al menos 90° eléctricos). Por esta razón, el recorrido máximo (p1981) debe incrementarse.

Nota: IDPol: identificación de posición polar
Al poner en marcha un motor de lista el método se ajusta automáticamente en función del tipo de motor usado.
En motores 1FN3 es aplicable:
No debe aplicarse un método con 2º armónico (no usar p1980 = 0, 4).
En motores 1FK7 es aplicable:
No debe usarse un método que emplee dos etapas (no usar p1980 = 4).
No deberá reducirse el valor determinado automáticamente en p0329.

p1980[0...n] IDPol Método / IDPol Método

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	10	4

Descripción: Ajusta el método de identificación de la posición polar.

Valor:
1: Pulsación de tensión 1er armónico
4: Pulsación de tensión 2 escalones
6: Pulsación de tensión 2 escalones inv.
10: Corriente continua impuesta

Dependencia: Este parámetro no puede modificarse en el modo Simulación.
Ver también: p1272, p1780
Ver también: F07995

Nota: Los métodos de impulsos de tensión (p1980 = 1, 4) no pueden aplicarse con motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5) y cuando se opera con filtros senoidales de salida (p0230).

p1981[0...n] IDPol Recorrido máx. / IDPol Rec máx

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [°]	180 [°]	10 [°]

Descripción: Ajusta el recorrido máximo (ángulo eléctrico) al ejecutar la identificación de la posición polar.
Si se supera dicho recorrido se emite el fallo correspondiente.

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997
Ver también: F07995

Atención: Valor = 180°: La vigilancia está desconectada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: IDPol: identificación de posición polar

p1982[0...n] IDPol Selec / IDPol Selec

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Activa la identificación de la posición polar para determinar el ángulo de conmutación o para fines de comprobación de coherencia.

Valor:
0: Identificación de posición polar Des
1: Identificación de posición polar para conmutación
2: Identificación de posición polar para control de coherencia

Recomend.: Rel. a p1982 = 1:

Se aplica en motores síncronos con encóder sin información absoluta.

La información sobre el ángulo absoluto de conmutación proviene de una pista C/D, sensores Hall, un encóder absoluto o la función de identificación de la posición polar.

Rel. a p1982 = 2:

Se aplica en motores síncronos con encóder con información absoluta para comprobar ésta.

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1981, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Nota: IDPol: identificación de posición polar

p1982[0...n] IDPol Selec / IDPol Selec

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Activa la identificación de la posición polar para determinar el ángulo de conmutación o para fines de comprobación de coherencia.

Valor:
0: Identificación de posición polar Des
1: Identificación de posición polar para conmutación
2: Identificación de posición polar para control de coherencia

Recomend.: Rel. a p1982 = 1:

Se aplica en motores síncronos con encóder sin información absoluta.

La información sobre el ángulo absoluto de conmutación proviene de una pista C/D, sensores Hall, un encóder absoluto o la función de identificación de la posición polar.

Rel. a p1982 = 2:

Se aplica en motores síncronos con encóder con información absoluta para comprobar ésta.

Para VECTOR es aplicable:

Con p1982 = 2, cada vez que se habilitan los impulsos se comprueba si la posición absoluta entregada por el encóder no sobrepasa 45 grados respecto a la posición polar identificada.

En motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5) no es posible seleccionar la identificación de la posición polar si existe un encóder con información de posición (p. ej., encóder SSI).

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1981, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Nota: En modo sin encóder la identificación de posición polar se selecciona con p1780.6

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1983 IDPol Test / IDPol Test

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Arranque de la identificación de la posición polar para fines de test.

p1983 = 1:

Inicio de la identificación de la posición polar. El parámetro se ajusta automáticamente a cero tras la ejecución.

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Atención: Con p1983= 1 y sin habilitación de impulsos la función sólo se ejecuta con ocasión de la próxima habilitación de impulsos.

Nota: La ejecución de este test no afecta al ángulo de conmutación.

r1984 IDPol Diferencia de ángulo / IDPol Dif_áng

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [°]	- [°]	- [°]

Descripción: Visualiza la diferencia angular entre el ángulo de conmutación actual y el ángulo eléctrico determinado por la identificación de la posición polar.

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Nota: IDPol: identificación de posición polar

Si se ejecuta varias veces la identificación de la posición polar mediante p1983 este valor permite determinar la dispersión de los valores medidos. Con la misma posición la dispersión no deberá ser inferior a 2 grados eléctricos.

r1985 IDPol Curva de saturación / IDPol Curv_sat

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la curva de saturación de la identificación de la posición polar (método de saturación).

Visualiza la curva de intensidad de la identificación de la posición polar (método de elasticidad).

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Nota: IDPol: identificación de posición polar

Para el método de saturación:

Los valores para la curva de la última identificación de la posición polar basada en la saturación se emiten con un intervalo de 1 ms para su registro (p. ej. con Trace).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1986 IDPol Curva de saturación 2 / IDPol Curv sat 2

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la curva de posición polar de la identificación de la posición polar basada en elasticidad.

Los valores para la curva de la última identificación de la posición polar se emiten con un intervalo de 1 ms para su registro (p. ej. con Trace).

Dependencia: Ver también: p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Nota: IDPol: identificación de posición polar

r1987 IDPol Curva de disparo / IDPol Curv_disp

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la curva de disparo de la identificación de la posición polar.

Los valores para la curva de la última identificación de la posición polar se emiten con un intervalo de 1 ms para su registro (p. ej. con Trace).

Los valores para la curva de disparo y la curva de saturación se emiten sincronizados en el tiempo.

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Nota: IDPol: identificación de posición polar

De la curva de disparo es posible tomar las siguientes informaciones:

- El valor -100 % define el ángulo al comenzar la medida.
- El valor +100 % define el ángulo de conmutación determinado por la identificación de la posición polar.

p1990 Calibración del encóder Determinar offset ángulo conmutación / Cal_enc Det Áng

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Esta función sólo es necesaria para motores síncronos y puede iniciarse en la primera puesta en marcha o tras un cambio de encóder. La función actúa en el juego de datos de motor activo.

Durante la calibración del encóder se determina el offset del ángulo de conmutación y éste se adopta en p0431. Mientras se determina el offset de ángulo de conmutación se emite la alarma A07971. Al final de la determinación se ajusta automáticamente p1990 = 0.

p1990 = 0: Desactivado

p1990 = 1: Activado con aceptación

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p0431, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1999

Ver también: A07971

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Para poder excluir una orientación errónea de la posición polar eléctrica (movimiento incontrolado del motor) conviene comprobar por si acaso el offset de ángulo de conmutación calculado automáticamente (p0431) con una de las siguientes propuestas:

Propuesta 1:

Ajustar modo sin encóder (p1300 = 20 o p1404 = 0), deseleccionar la identificación de la posición polar (p1982 = 0), mover en vacío con velocidad > p1755, ajustar correctamente la inversión del valor real (p0410.0) (p. ej. r0061 = r0063), leer en r1778 el error angular; el resultado en r1778 debería ser aproximadamente 0; con |r1778| > 2 grados sumar, considerando el signo, el valor a p0431 y registrarlo en p0431.

Propuesta 2:

Ajustar el límite de intensidad a 0 (p0640 = 0), activar marcha hasta tope mecánico (p1545 = 1), registrar r0089[0] (tensión de fase) y r0093 (posición polar eléctrica normalizada) (p. ej. con Trace) mientras se mueve desde fuera el motor, con ello el paso por cero creciente de la tensión de fase deberá coincidir con el escalón 360 ° --> 0 ° de r0093.

Propuesta 3:

Medir la tensión de fase U (medida de la fase U respecto al neutro virtual formado con 3 resistencias) y r0093 (posición polar eléctrica normalizada), con ello el paso por cero creciente de la tensión de fase deberá coincidir con el escalón 360 ° --> 0 ° de r0093.

Propuesta 4:

Calcular la media de varios resultados de la identificación de la posición polar a modo de test (p1983) para diferentes ángulos eléctricos y sumar el valor, considerando el signo, a p0431 y registrarlo en p0431.

Atención: Con p1990 = 1 y sin habilitación de impulsos la función sólo se ejecuta con ocasión de la próxima habilitación de impulsos.

Nota: Si está presente el fallo F07414 es aplicable:

Primero ajustar p1990 = 1, luego confirmar el fallo y finalmente habilitar.

p1990 Calibración del encóder Determinar offset ángulo conmutación / Cal_enc Det Áng

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2	0

Descripción: Esta función sólo es necesaria para motores síncronos y puede iniciarse en la primera puesta en marcha o tras un cambio de encóder. La función actúa en el juego de datos de motor activo.

Mientras se determina el offset de ángulo de conmutación se emite la alarma A07971. Al final de la determinación se ajusta automáticamente p1990 = 0.

Para p1990 = 1 (calibración del encóder con aceptación) es aplicable:

El offset del ángulo de conmutación se determina y se adopta en p0431.

Para p1990 = 2 (calibración del encóder para control) es aplicable:

El offset del ángulo de conmutación se determina y no se adopta en p0431. Si hay una desviación de más de 6 ° eléctricos se emite el fallo F07413.

Valor:
0: Desactivado
1: Activado con aceptación
2: Activado para control

Dependencia: Este parámetro no puede modificarse en el modo Simulación.

Si se activa la calibración del encóder, se suprime la conmutación de los juegos de datos de accionamiento.

La calibración del encóder sólo se ejecuta si está presente el módulo de función "Regulación de velocidad/par (r0108.2 = 1).

Ver también: p0325, p0329, p0431, p1272, p1900

Precaución: Para calibrar el encóder el motor deberá funcionar en vacío y deberá estar abierto el freno del mismo, si existe.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1991[0...n] Conmutación motores Corrección ángulo conmutación / Corr_áng_conm

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-180 [°]	180 [°]	0 [°]

Descripción: Ajusta el ángulo que se suma al ángulo de conmutación.

Precaución: Si no está correctamente ajustada la corrección del ángulo, en caso de conmutación y regulación de par el motor puede acelerar hasta altas velocidades aunque está la consigna de velocidad sea cero.

r1992 IDPol Diagnóstico / IDppol Diag

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza información de diagnóstico para la identificación de la posición polar (IDPol).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Ha aparecido un fallo grave en el encóder	Sí	No	-
02	Estacionamiento encóder activo	Sí	No	-
05	Error encóder clase 1	Sí	No	-
06	Error encóder clase 2	Sí	No	-
07	Identificación de posición polar para encóder realizada	Sí	No	-
08	Sincronización fina realizada	Sí	No	-
09	Sincronización aprox. realizada	Sí	No	-
10	Información de conmutación presente	Sí	No	-
11	Información de velocidad presente	Sí	No	-
12	Información de posición presente	Sí	No	-
15	Marca cero sobrepasada	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Nota: IDPol: identificación de posición polar

r1992 IDPol Diagnóstico / IDppol Diag

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza información de diagnóstico para la identificación de la posición polar (IDPol).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	00	Ha aparecido un fallo grave en el encóder	Sí	No	-
	02	Estacionamiento encóder activo	Sí	No	-
	05	Error encóder clase 1	Sí	No	-
	06	Error encóder clase 2	Sí	No	-
	07	Identificación de posición polar para encóder realizada	Sí	No	-
	08	Sincronización fina realizada	Sí	No	-
	09	Sincronización aprox. realizada	Sí	No	-
	10	Información de conmutación presente	Sí	No	-
	11	Información de velocidad lineal presente	Sí	No	-
	12	Información de posición presente	Sí	No	-
	15	Marca cero sobrepasada	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Nota: IDPol: identificación de posición polar

p1993[0...n] IDPol basada en movimiento intensidad / IDPol I bas_mov

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_EQU	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Aef]	**Máx.** 20000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la corriente al ejecutar la identificación de posición polar basada en el movimiento.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1994, p1995, p1996, p1997

Nota: IDPol mov: identificación de posición polar basada en movimiento

p1994[0...n] IDPol basada en movimiento Tiempo de subida / IDPol T bas_mov

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 2500 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de subida de la corriente al ejecutar la identificación de posición polar basada en el movimiento.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1995, p1996, p1997

Nota: IDPol mov: identificación de posición polar basada en movimiento

p1995[0...n] IDPol basada en movimiento Ganancia / IDPol kp bas_mov

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 17_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [Nms/rad]	**Máx.** 999999.000 [Nms/rad]	**Ajuste de fábrica** 0.300 [Nms/rad]

Descripción: Ajusta la ganancia al ejecutar la identificación de posición polar basada en el movimiento.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1996, p1997

Nota: IDPol mov: identificación de posición polar basada en movimiento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1995[0...n] IDPol basada en movimiento Ganancia / IDPol kp bas_mov

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 24_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [Ns/m]	**Máx.** 999999.000 [Ns/m]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [Ns/m]

Descripción: Ajusta la ganancia al ejecutar la identificación de posición polar basada en el movimiento.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1996, p1997

Nota: IDPol mov: identificación de posición polar basada en movimiento

p1996[0...n] IDPol basada en movimiento Tiempo de acción integral / IDPol Tn bas_mov

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 500.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 2.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral al ejecutar la identificación de posición polar basada en el movimiento.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1997

Nota: El valor 0 desconecta la acción I.

Tras desactivar el tiempo de acción integral, aumenta el movimiento durante la identificación (al menos 90° eléctricos).

IDPol mov: identificación de posición polar basada en movimiento

p1997[0...n] IDPol basada en movimiento Tiempo de filtro / IDPol t_fi bas_mov

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 50.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtrado al ejecutar la identificación de posición polar basada en el movimiento.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996

Nota: IDPol mov: identificación de posición polar basada en movimiento

p1999[0...n] Compens. offset ángulo conmut. e IDPol Escalado / Offs áng conm Esc

VECTOR (n/M)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10 [%]	**Máx.** 5000 [%]	**Ajuste de fábrica** 100 [%]

Descripción: Ajusta el factor de escala para el tiempo de ejecución de la calibración automática de encóder, así como del método con corriente impuesta en la identificación de la posición polar.

Dependencia: Ver también: p0341, p0342

Precaución: Con p1999 > 100% (ajuste de grandes inercias) es aplicable:

No se efectúa vigilancia de bloqueo (F07970 valor de fallo 2).

La prueba de coherencia de la señal de encóder comprueba sólo el signo (F07970 valor de fallo 4).

Nota: En presencia de grandes masas de inercia es adecuado aumentar el factor de escala del tiempo de ejecución de la calibración.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2000 Frecuencia de referencia / f_ref

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.10 [Hz]	**Máx.** 1000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 50.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para la frecuencia.
Todas las frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.
La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.
es aplicable: Frecuencia de referencia (en Hz)

p2000 Velocidad de referencia Frecuencia de referencia / n_ref f_ref

ENCODER

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 6.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 3000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para velocidad de giro y frecuencia.
Todas las velocidades de giro o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.
La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100% ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.:

Nota: Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

p2000 Velocidad de referencia Frecuencia de referencia / v_ref f_ref

ENCODER (EncLineal)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.60 [m/min]	**Máx.** 600.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 120.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para velocidad lineal y frecuencia.
Todas las velocidades lineales o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.
La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.
es aplicable: Frecuencia de referencia (en Hz) = Velocidad de referencia (en (m/min) / 60)

Nota: Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

p2000 Velocidad de referencia Frecuencia de referencia / n_ref f_ref

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 6.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 3000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para velocidad de giro y frecuencia.
Todas las velocidades de giro o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.
La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100% ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.:

Dependencia: Ver también: p0500, p2001, p2002, p2003, r2004

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

Ejemplo 1:

La señal de una entrada analógica (p. ej. r4055[0]) se interconecta con la consigna de velocidad (p. ej. p1070[0]). El valor de entrada porcentual actual se convierte de forma cíclica en la consigna absoluta de velocidad a través de la velocidad de referencia (p2000).

Ejemplo 2:

La consigna procedente de PROFIBUS (r2050[1]) se interconecta con una consigna de velocidad (p. ej. p1070[0]). El valor actual de entrada se convierte cíclicamente en un porcentaje a través de la normalización especificada de 4000 hex. Este valor porcentual se convierte en la consigna absoluta de velocidad a través de la velocidad de referencia (p2000)

p2000 Velocidad de referencia Frecuencia de referencia / v_ref f_ref

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.60 [m/min]	600.00 [m/min]	120.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para velocidad lineal y frecuencia.

Todas las velocidades lineales o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

es aplicable: Frecuencia de referencia (en Hz) = Velocidad de referencia (en (m/min) / 60)

Dependencia: Ver también: p0500, p2001, p2002, p2003, r2004

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro tiene el ajuste de fábrica.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

Ejemplo 1:

La señal de una entrada analógica (p. ej. r4055[0]) se interconecta con la consigna de velocidad lineal (p. ej. p1070[0]). El valor de entrada porcentual actual se convierte de forma cíclica en la consigna absoluta de velocidad lineal a través de la velocidad de referencia (p2000).

Ejemplo 2:

La consigna procedente de PROFIBUS (r2050[1]) se interconecta con una consigna de velocidad lineal (p. ej. p1070[0]). El valor actual de entrada se convierte cíclicamente en un porcentaje a través de la normalización especificada de 4000 hex. Este valor porcentual se convierte en la consigna absoluta de velocidad lineal a través de la velocidad de referencia (p2000)

p2000 Velocidad de referencia Frecuencia de referencia / n_ref f_ref

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
6.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	3000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para velocidad de giro y frecuencia.

Todas las velocidades de giro o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100% ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.:

Dependencia: Ver también: p2001, p2002, p2003, r2004

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

Ejemplo 1:

La señal de una entrada analógica (p. ej. r4055[0]) se interconecta con la consigna de velocidad (p. ej. p1070[0]). El valor de entrada porcentual actual se convierte de forma cíclica en la consigna absoluta de velocidad a través de la velocidad de referencia (p2000).

Ejemplo 2:

La consigna procedente de PROFIBUS (r2050[1]) se interconecta con una consigna de velocidad (p. ej. p1070[0]). El valor actual de entrada se convierte cíclicamente en un porcentaje a través de la normalización especificada de 4000 hex. Este valor porcentual se convierte en la consigna absoluta de velocidad a través de la velocidad de referencia (p2000)

p2000 Velocidad de referencia Frecuencia de referencia / n_ref f_ref

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
6.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	3000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para velocidad de giro y frecuencia.

Todas las velocidades de giro o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Es aplicable: Frecuencia de referencia (en Hz) = Velocidad de referencia (en ((1/min)/60) x N.º pares polos)

Dependencia: Ver también: p2001, p2002, p2003, r2004

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

Ejemplo 1:

La señal de una entrada analógica (p. ej. r4055[0]) se interconecta con la consigna de velocidad (p. ej. p1070[0]). El valor de entrada porcentual actual se convierte de forma cíclica en la consigna absoluta de velocidad a través de la velocidad de referencia (p2000).

Ejemplo 2:

La consigna procedente de PROFIBUS (r2050[1]) se interconecta con una consigna de velocidad (p. ej. p1070[0]). El valor actual de entrada se convierte cíclicamente en un porcentaje a través de la normalización especificada de 4000 hex. Este valor porcentual se convierte en la consigna absoluta de velocidad a través de la velocidad de referencia (p2000)

p2001 Tensión de ref. / Tensión de ref.

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
10 [Vef]	100000 [Vef]	1000 [Vef]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para tensiones.

Todas las tensiones relativas están referidas a esta magnitud de referencia. Esto es también aplicable para valores de tensión continua (= valor eficaz) como la tensión del circuito intermedio.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

En alimentaciones, la magnitud de referencia se predetermina con la tensión de conexión del equipo parametrizada (p0210).

Ejemplo:

El valor real de la tensión en el circuito intermedio (r0070) se interconecta con una hembrilla de medida (p. ej. p0771[0]) La tensión actual se convierte cíclicamente en un porcentaje de la tensión de referencia (p2001) y se saca de acuerdo a la escala ajustada.

p2002 Intensidad de ref. / I_ref

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.10 [Aef]	**Máx.** 100000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para intensidades.

Todas las intensidades relativas están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Atención: Si se trabaja con diferentes DDS y distintos datos de motor, las magnitudes de referencia siguen siendo iguales, pues no se conmutan con los DDS. El factor de conversión resultante debe tenerse en cuenta (p. ej., en registros de Trace).

Ejemplo:

p2002 = 100 A

La magnitud de referencia 100 A corresponde al 100%

p305[0] = 100 A

Intensidad asignada del motor 100 A para MDS0 en DDS0 --> 100% equivale al 100% de la intensidad asignada del motor

p305[1] = 50 A

Intensidad asignada del motor 50 A para MDS1 en DDS1 --> 100% equivale al 200% de la intensidad asignada del motor

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

En alimentaciones la magnitud de referencia predeterminada es la intensidad nominal de la red que resulta de la potencia nominal y la tensión nominal de red (p2002 = r0206 / p0210 / 1.73).

Ejemplo:

La intensidad de fase real (r0069[0]) se interconecta con una hembrilla de medida (p. ej. p0771[0]). La intensidad actual se convierte cíclicamente en un porcentaje de la intensidad de referencia (p2002) y se saca de acuerdo a la escala ajustada.

p2003 Par de referencia / M_ref

SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** 7_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.01 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 1.00 [Nm]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para el par.

Todos los pares especificados están referidos a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

Ejemplo:

El valor real del par total (r0079) se interconecta con una hembrilla de medida (p. ej. p0771[0]). El par actual se convierte cíclicamente en un porcentaje del par de referencia (p2003) y se saca de acuerdo a la escala ajustada.

p2003 Fuerza de ref. / Fuerza de ref.

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** 8_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.01 [N]	**Máx.** 20000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [N]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para fuerzas.

Todas las fuerzas especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro tiene el ajuste de fábrica.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

Ejemplo:

La fuerza total real (r0079[0]) se interconecta con una hembrilla de medida (p. ej. p0771[0]). La fuerza actual se convierte cíclicamente en un porcentaje de la fuerza de referencia (p2003) y se saca de acuerdo a la escala ajustada.

r2004 Potencia de ref. / P_ref

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** 14_10	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la magnitud de referencia para la potencia.

Todas las potencias relativas están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Dependencia: Este valor se calcula del siguiente modo:

Alimentación: cálculo de tensión por intensidad.

Regulación: cálculo de par por velocidad de giro.

Ver también: p2000, p2001, p2002, p2003

Nota: Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

La potencia de referencia se calcula como sigue:

- 2 * Pi * Velocidad de referencia / 60 * Par de referencia (motor)
- Tensión de referencia * Intensidad de referencia * raíz(3) (alimentación)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2005 Ángulo referencia / Ángulo referencia

SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 90.00 [°]	**Máx.** 180.00 [°]	**Ajuste de fábrica** 90.00 [°]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para ángulos.

Todos los ángulos especificados de forma relativa están referidos a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1.

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

p2006 Temp. referencia / Temp ref

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 50.00 [°C]	**Máx.** 300.00 [°C]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [°C]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para la temperatura.

Todas las temperaturas especificadas de forma relativa están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

p2007 Aceleración de referencia / a_ref

SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.01 [1/s²]	**Máx.** 500000.00 [1/s²]	**Ajuste de fábrica** 0.01 [1/s²]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para aceleraciones.

Todas las aceleraciones especificadas de forma relativa están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1. Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

La aceleración de referencia se calcula como sigue:

Velocidad de referencia (p2000) convertida de 1/min a 1/s dividido por 1 s

--> p2007 = p2000 [1/min] / (60 [s/min] * 1 [s])

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2007 Aceleración de referencia / a_ref

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** 22_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.01 [m/s²]	10000.00 [m/s²]	0.01 [m/s²]

Descripción: Ajusta la magnitud de referencia para aceleraciones.

Todas las aceleraciones especificadas de forma relativa están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Nota: El cálculo automático (p0340 = 1, p3900 > 0) sólo genera una predeterminación adecuada si el parámetro no se ha bloqueado contra escritura mediante p0573 = 1. Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

La aceleración de referencia se calcula como sigue:

Velocidad de referencia (p2000) convertida de 1/min a 1/s dividido por 1 s

--> p2007 = p2000 [1/min] / (60 [s/min] * 1 [s])

r2019[0...7] Int. PeM Estadística de errores / PeM Errores

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los errores de recepción de la interfaz de puesta en marcha (RS232).

Índice:
[0] = Cantidad de telegramas sin errores
[1] = Cantidad de telegramas rechazados
[2] = Cantidad de errores de trama
[3] = Cantidad de errores de rebase
[4] = Cantidad de errores de paridad
[5] = Cantidad de errores de carácter inicial
[6] = Cantidad de errores de sumas de verificación
[7] = Cantidad errores de longitud

p2020 Int. bus de campo Velocidad transferencia / Vel bus campo

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
4	8	8

Descripción: Ajusta la velocidad por la interfaz del bus de campo USS.

Valor:
4: 2400 baudios
5: 4800 baudios
6: 9600 baudios
7: 19200 baudios
8: 38400 baudios

Nota: Int. bus de campo: Interfaz de bus de campo

Un cambio del valor sólo surte efecto tras POWER ON.

El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

Si se selecciona de nuevo el protocolo, el parámetro se setea con el ajuste de fábrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2021 Int. bus de campo Dirección / B_campo Dir

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	31	0

Descripción: Visualiza o ajusta la dirección de la interfaz del bus de campo USS.
La dirección puede ajustarse de la forma siguiente:
1) Mediante interruptores al efecto en la Control Unit
--> p2021 muestra la dirección ajustada.
--> Cualquier cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
2) Mediante p2021
--> Sólo si, mediante interruptores, está ajustada la dirección 0 o una dirección no válida para el bus de campo seleccionado mediante p2030.
--> La función "Copiar de RAM a ROM" permite almacenar de forma no volátil la dirección.
--> Cualquier cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

Dependencia: Ver también: p2030

Nota: Un cambio del valor sólo surte efecto tras POWER ON.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.
Si se selecciona de nuevo el protocolo, el parámetro se setea con el ajuste de fábrica.

p2022 Int. bus de campo PZD USS Cantidad / B_campo PZD USS

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	2

Descripción: Ajusta la cantidad de palabras de 16 bits en la parte PZD del telegrama USS para la interfaz de bus de campo.

Dependencia: Ver también: p2030

Nota: El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p2023 Int. bus de campo PKW USS Cantidad / B_campo PKW USS

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	127	127

Descripción: Ajusta la cantidad de palabras de 16 bits en la parte PKW del telegrama USS para la interfaz de bus de campo.

Valor:
0: PKW 0 palabras
3: PKW 3 palabras
4: PKW 4 palabras
127: PKW variable

Dependencia: Ver también: p2030

Nota: El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2029[0...7] Int. bus de campo Estadística de errores / B_campo errores

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los errores de recepción de la interfaz de bus de campo (USS).

Índice:
[0] = Cantidad de telegramas sin errores
[1] = Cantidad de telegramas rechazados
[2] = Cantidad de errores de trama
[3] = Cantidad de errores de rebase
[4] = Cantidad de errores de paridad
[5] = Cantidad de errores de carácter inicial
[6] = Cantidad de errores de sumas de verificación
[7] = Cantidad errores de longitud

p2030 Int. bus de campo Selección de protocolo / B_campo protoc

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
3	6	3

Descripción: Ajusta el protocolo de comunicación para la interfaz del bus de campo.

Valor:
3: PROFIBUS
6: USS (RS232) en X140

Nota: Un cambio del valor sólo surte efecto tras POWER ON.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

r2032 Punto de mando Palabra de mando activa / ManPC STW act

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando 1 (STW1) activa del accionamiento si se dispone de mando.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	CO / DES2	Sí	No	-
03	Habilitar servicio	Sí	No	-
07	Confirmar el fallo	Sí	No	-
10	Mando por PLC	Sí	No	-

Atención: El punto de mando sólo tiene efecto sobre la palabra de mando 1 y la consigna de velocidad 1. Otras palabras de mando/consignas pueden proceder de un controlador.

Nota: CO: Condición operativa

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2032 Punto de mando Palabra de mando activa / ManPC STW act

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando 1 (STW1) activa del accionamiento si se dispone de mando.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	CO / DES2	Sí	No	-
02	CO / DES3	Sí	No	-
03	Habilitar servicio	Sí	No	-
04	Habilitar generador de rampa	Sí	No	-
05	Iniciar generador de rampa	Sí	No	-
06	Habilitar consigna de velocidad	Sí	No	-
07	Confirmar el fallo	Sí	No	-
08	Jog bit 0	Sí	No	3030
09	Jog bit 1	Sí	No	3030
10	Mando por PLC	Sí	No	-

Atención: El punto de mando sólo tiene efecto sobre la palabra de mando 1 y la consigna de velocidad 1. Otras palabras de mando/consignas pueden proceder de un controlador.

Nota: CO: Condición operativa

r2032 Punto de mando Palabra de mando activa / ManPC STW act

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando 1 (STW1) activa del accionamiento si se dispone de mando.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	CO / DES2	Sí	No	-
02	CO / DES3	Sí	No	-
03	Habilitar servicio	Sí	No	-
04	Habilitar generador de rampa	Sí	No	-
05	Iniciar generador de rampa	Sí	No	-
06	Habilitar consigna de velocidad lineal	Sí	No	-
07	Confirmar el fallo	Sí	No	-
08	Jog bit 0	Sí	No	3030
09	Jog bit 1	Sí	No	3030
10	Mando por PLC	Sí	No	-

Atención: El punto de mando sólo tiene efecto sobre la palabra de mando 1 y la consigna de velocidad 1. Otras palabras de mando/consignas pueden proceder de un controlador.

Nota: CO: Condición operativa

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2035 Int. bus de campo USS PKW Número de objeto de accionamiento / B_campo USS nº_DO

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	62	2

Descripción: Ajusta el número de accionamiento para la comunicación a través de la interfaz del bus de campo (USS).

Dependencia: Ver también: p0978

Nota: p2035 define el destino para las peticiones de parámetros (PKW) en USS.
p0978[0] define el destino para datos de proceso (PZD) en USS.
El parámetro esté disponible globalmente en todos los objetos de accionamiento.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p2037 IF1 Modo PROFIdrive STW1.10 = 0 / IF1 PD STW1.10=0

A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el modo de procesamiento de PROFIdrive STW1.10 "Mando por PLC".
Con la primera palabra de recepción (PZD1) se recibe por regla general la palabra de mando 1 (conforme con el perfil PROFIdrive). El comportamiento de STW1.10 = 0 se corresponde con el perfil PROFIdrive. Para otras aplicaciones puede adaptarse el comportamiento a través de este parámetro.

Valor:
0: Congelar consignas y seguir procesando signos de actividad
1: Congelar consignas y signos de actividad
2: No congelar consignas

Recomend.: Dejar sin modificar el ajuste p2037 = 0.

Nota: Si con PZD1 no se transfiere la STW1 conforme a PROFIdrive (con bit 10 "Mando por PLC"), entonces debe ajustarse p2037 = 2.

p2038 IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el Interface Mode de las palabras de mando y estado PROFIdrive.
Si se elige un telegrama con p0922 (p2079), este parámetro permite personalizar la asignación de los bits en la palabra de estado y mando.

Valor:
0: SINAMICS
1: SIMODRIVE 611 universal
2: VIK-NAMUR

Dependencia: Ver también: p0922, p2079

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Con p0922 (p2079) = 100 ... 199 se ajusta automáticamente p2038 = 1 y se bloquea la modificación de p2038. Con ello, en estos telegramas queda ajustado de forma invariable el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2038 IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode

SERVO (PosS, Reg_pos), VECTOR (PosS, Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	0	0

Descripción: Visualiza el Interface Mode de las palabras de mando y estado PROFIdrive.

Valor: 0: SINAMICS

Dependencia: Ver también: p0922, p2079

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Para p0922 (p2079) = 7, 9, 110, 111 se ajusta automáticamente p2038 = 0 y no puede modificarse.

p2039 Debug-Monitor Interfaz Selección / Sel. Debug-Monitor

CU_I

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	1

Descripción: Ajustar la interfaz serie para el Debug-Monitor.
La interfaz serie para el monitor de depuración es COM1 (X140) ó COM2 (interna).
Valor = 0: COM2 (interno)
Valor = 1: COM1 (X140), el protocolo de PeM está desactivado
Valor = 2: COM2 (interno)
Valor = 3: Reservado

p2039 Debug-Monitor Interfaz Selección / Sel. Debug-Monitor

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajustar la interfaz serie para el Debug-Monitor.
La interfaz serie para el monitor de depuración es COM1 (X140) ó COM2 (interna).
Valor = 0: COM2 (interno)
Valor = 1: COM1 (X140), el protocolo de PeM está desactivado
Valor = 2: COM2 (interno)
Valor = 3: Reservado

p2040 COMM INT Tiempo de vigilancia / C INT t_vig

CU_CX32, CU_I, CU_LINK

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	1999999 [ms]	20 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia de los datos de proceso recibidos a través de la interfaz interna de comunicaciones.
Si en este tiempo no se ha recibido ningún dato de proceso se emite el aviso correspondiente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: F01910
Nota: 0: Vigilancia está desconectada.

p2040 Int. bus de campo Tiempo vigilancia / Bus campo t_vig

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	1999999 [ms]	100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia de los datos de procesos recibidos a través de la interfaz del bus de campo (Int. bus de campo).
Si en este tiempo no se ha recibido ningún dato de proceso se emite el aviso correspondiente.

Dependencia: Ver también: F01910
Nota: 0: Vigilancia está desconectada.

p2042 PROFIBUS Ident Number / PB Ident Number

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el PROFIBUS Ident Number (PNO-ID).
SINAMICS puede operar con diferentes identidades conectado al PROFIBUS. Esto permite usar un PROFIBUS GSD (p. ej. PROFIdrive VIK-NAMUR con Ident Number 3AA0 hex) independiente del equipo.

Valor:
0: SINAMICS
1: VIK-NAMUR

Nota: Cualquier cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

r2043.0...2 BO: IF1 PROFIdrive PZD Estado / IF1 PD PZD Estado

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de PZD en PROFIdrive.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Pérdida de consigna	Sí	No	-
01	Modo isócrono activo	Sí	No	-
02	Bus campo en curso	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p2044
Nota: Si se usa la señal "Pérdida de consigna", puede vigilarse el bus y reaccionar de una forma específica de la aplicación a una pérdida de consigna.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2044 IF1 PROFIdrive Retardo de fallo / IF1 PD Ret fallo

A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [s]	100 [s]	0 [s]

Descripción: Ajusta el retardo para activar el fallo F01910 tras la pérdida de consigna.

El tiempo hasta la activación del fallo puede ser usado por la aplicación. Esto permite reaccionar frente a la anomalía mientras funciona el accionamiento (p. ej. retirada de emergencia).

Dependencia: Ver también: r2043

Ver también: F01910

p2045 CI: PROFIdrive isócrono Signos de actividad maestro Fuente de señal / PD SAct maest F_s

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Entrada de conector para el signo de actividad del controlador PROFIdrive isócrono.

El signo de actividad se espera en los bits 12 a 15. Los bits 0 a 11 no se evalúan.

El signo de actividad se recibe normalmente del controlador PROFIdrive en PZD4 (palabra de mando 2).

Dependencia: Ver también: p0925, r2065

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p2047 PROFIBUS Tiempo de vigilancia adicional / PB t_vig adic

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	20000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia adicional de los datos de procesos recibidos a través de PROFIBUS.

El tiempo de vigilancia adicional permite superar fallos del bus de breve duración.

Si en este tiempo no se ha recibido ningún dato de proceso se emite el aviso correspondiente.

Recomend.: No debe ajustarse el tiempo de vigilancia adicional en modo isócrono.

Dependencia: Ver también: F01910

Nota: Con PARADA de controlador el tiempo de vigilancia adicional no actúa.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2048 IF1 PROFIdrive PZD Tiempo de muestreo / IF1 PZD t_muest

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1.00 [ms]	16.00 [ms]	4.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo para Interface cíclico 1 (IF1).

Nota: En el modo isócrono es válido el tiempo de ciclo del bus (Tdp) predefinido.

r2050[0...4] CO: IF1 PROFIdrive Recibir PZD Palabra / IF1 Recib PZD Pal

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra recibidos del controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF1: Interface 1

r2050[0...3] CO: IF1 PROFIdrive Recibir PZD Palabra / IF1 Recib PZD Pal

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2440, 2468
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra recibidos del controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Dependencia: Ver también: r2060

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.

Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r2050 o en r2060.

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2050[0...19] CO: IF1 PROFIdrive Recibir PZD Palabra / IF1 Recib PZD Pal

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2440, 2468
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra recibidos del controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Dependencia: Ver también: r2060

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.

Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r2050 o en r2060.

Nota: IF1: Interface 1

r2050[0...31] CO: IF1 PROFIdrive Recibir PZD Palabra / IF1 Recib PZD Pal

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2440, 2468
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra recibidos del controlador PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Dependencia: Ver también: r2060

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.

Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r2050 o en r2060.

Nota: IF1: Interface 1

p2051[0...7] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra / IF1 Env PZD pal

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2051[0...20] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra / IF1 Env PZD pal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

p2051[0...11] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra / IF1 Env PZD pal

ENCODER	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2470
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12

Dependencia: Ver también: p2061

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2051[0...27] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra / IF1 Env PZD pal

SERVO, TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2470
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Dependencia: Ver también: p2061

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

p2051[0...4] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra / IF1 Env PZD pal

TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2051[0...31] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra / IF1 Env PZD pal

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2470
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Dependencia: Ver también: p2061

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

r2053[0...7] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra / IF1 Diag env pal

A_INF, B_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra enviados al controlador PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF1: Interface 1

r2053[0...20] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra / IF1 Diag env pal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra enviados al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF1: Interface 1

r2053[0...11] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra / IF1 Diag env pal

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2450, 2470
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra enviados al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p2051, p2061

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2053[0...27] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra / IF1 Diag env pal

SERVO, TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2450, 2470
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra enviados al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p2051, p2061

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2053[0...4] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra / IF1 Diag env pal

TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra enviados al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF1: Interface 1

r2053[0...31] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra / IF1 Diag env pal

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2450, 2470
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra enviados al controlador PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p2051, p2061

Nota: IF1: Interface 1

r2054 COMM INT Estado / C INT Estado

CU_CX32, CU_I, CU_LINK

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Integer16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: -
Grupo Parám.: Comunicación
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	-

Descripción: Visualiza el estado de la interfaz de comunicación interna.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Sin inicialización
1: Error fatal
2: Inicialización
3: Enviar configuración
4: Recibir configuración
5: Comunicación acíclica
6: Comun. cíclica pero faltan consignas (Stop/falta señal de reloj)
255: Comunicación cíclica

r2054 PROFIBUS Estado / PB Estado

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4	-

Descripción: Visualiza el estado para la interfaz PROFIBUS.

Valor:
0: Des
1: Ninguna conexión (Buscar velocidad trans.)
2: Conexión OK (velocidad de transferencia encontrada)
3: Conexión cíclica con maestro (Data Exchange)
4: Datos cíclicos OK

Nota: Rel. a r2054 = 3:

En el estado 3 (LED luce verde intermitente) está establecida una conexión cíclica con el maestro PROFIBUS, pero para una operación cíclica falta una de las condiciones siguientes:

- No se reciben valores de consigna porque el maestro PROFIBUS no se encuentra en estado STOP.

Sólo en modo isócrono es aplicable:

- El accionamiento no está sincronizado porque el Global Control (GC) presenta defectos.

Rel. a r2054 = 4:

En el estado 4 (LED verde) está establecida una conexión cíclica con el maestro PROFIBUS y se reciben valores de consigna. La sincronización de ciclos o relojes está en orden, el Global Control (GC) carece de errores.

De este estado no se puede concluir la calidad de los signos de actividad isócronos en objetos de accionamiento.

r2055[0...2] PROFIBUS Diagnóstico Estándar / PB Diag Standard

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza diagnóstico para la interfaz PROFIBUS.

Índice:
[0] = Maestro direc. bus
[1] = Master Input Longitud total Bytes
[2] = Master Output Longitud total Bytes

r2057 PROFIBUS Selector direc Diagnóstico / PB Direcc Diag

CU_S_CU310DP, CU_S_CU320_DP, CU_S_S150DP

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los ajustes del selector de dirección PROFIBUS "DP ADDRESS" en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: p0918

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2058[0...139] COMM INT Datos de configuración recepción / C INT Dat_config-E

CU_CX32, CU_I, CU_LINK

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los datos de configuración de recepción a través de la COMM BOARD.

r2059[0...7] COMM INT Datos de identificación / C INT Ident_dat

CU_CX32, CU_I, CU_LINK

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los datos de identificación de la COMM BOARD.

Nota: Índice 0: CB Estructura de datos Versión (p. ej.:.:100 = V1.00).
Índice 1: CB Versión driver (p. ej.: 100 = V1.00).
Índice 2: Empresa (p. ej. 42 = Siemens).
Índice 3: Tipo de equipo.
Índice 4: Versión de firmware.
Índice 5: Fecha firmware (año)
Índice 6: Fecha firmware (día/mes).

r2060[0...2] CO: IF1 PROFIdrive Recibir PZD palabra doble / IF1 Recib PZD DW

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2440, 2468
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra doble recibidos del controlador PROFIdrive.

Índice: [0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4

Dependencia: Ver también: r2050

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.
Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r2050 o en r2060.

Nota: IF1: Interface 1

r2060[0...18] CO: IF1 PROFIdrive Recibir PZD palabra doble / IF1 Recib PZD DW

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2440, 2468
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra doble recibidos del controlador PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20

Dependencia: Ver también: r2050

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.

Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r2050 o en r2060.

Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF1: Interface 1

r2060[0...30] CO: IF1 PROFIdrive Recibir PZD palabra doble / IF1 Recib PZD DW

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2440, 2468
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra doble recibidos del controlador PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

Dependencia: Ver también: r2050

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.

Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r2050 o en r2060.

Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF1: Interface 1

p2061[0...10] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra doble / IF1 Env PZD DW

ENCODER

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2470
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra doble que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12

Dependencia: Ver también: p2051

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse con p2051 o con p2061.
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

p2061[0...26] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra doble / IF1 Env PZD DW

SERVO, TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2470
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra doble que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28

Dependencia: Ver también: p2051

Atención: Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse con p2051 o con p2061.
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

p2061[0...30] CI: IF1 PROFIdrive Enviar PZD palabra doble / IF1 Env PZD DW

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2470
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) con formato de palabra doble que deben enviarse al controlador PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

Dependencia: Ver también: p2051

Atención: Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse con p2051 o con p2061.
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: IF1: Interface 1

r2063[0...10] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra doble / IF1 Env diag DW

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2450, 2470
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra doble enviados al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-
16	Bit 16	Con	Des	-
17	Bit 17	Con	Des	-
18	Bit 18	Con	Des	-
19	Bit 19	Con	Des	-
20	Bit 20	Con	Des	-
21	Bit 21	Con	Des	-
22	Bit 22	Con	Des	-
23	Bit 23	Con	Des	-
24	Bit 24	Con	Des	-
25	Bit 25	Con	Des	-
26	Bit 26	Con	Des	-
27	Bit 27	Con	Des	-
28	Bit 28	Con	Des	-
29	Bit 29	Con	Des	-
30	Bit 30	Con	Des	-
31	Bit 31	Con	Des	-

Atención: Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF1: Interface 1

r2063[0...26] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra doble / IF1 Env diag DW

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2450, 2470
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra doble enviados al controlador PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-
16	Bit 16	Con	Des	-
17	Bit 17	Con	Des	-
18	Bit 18	Con	Des	-
19	Bit 19	Con	Des	-
20	Bit 20	Con	Des	-
21	Bit 21	Con	Des	-
22	Bit 22	Con	Des	-
23	Bit 23	Con	Des	-
24	Bit 24	Con	Des	-
25	Bit 25	Con	Des	-
26	Bit 26	Con	Des	-
27	Bit 27	Con	Des	-
28	Bit 28	Con	Des	-
29	Bit 29	Con	Des	-
30	Bit 30	Con	Des	-
31	Bit 31	Con	Des	-

Atención: Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2063[0...30] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Enviar PZD palabra doble / IF1 Env diag DW

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2450, 2470
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) con formato de palabra doble enviados al controlador PROFIdrive.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-
16	Bit 16	Con	Des	-
17	Bit 17	Con	Des	-
18	Bit 18	Con	Des	-
19	Bit 19	Con	Des	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

20	Bit 20	Con	Des	-
21	Bit 21	Con	Des	-
22	Bit 22	Con	Des	-
23	Bit 23	Con	Des	-
24	Bit 24	Con	Des	-
25	Bit 25	Con	Des	-
26	Bit 26	Con	Des	-
27	Bit 27	Con	Des	-
28	Bit 28	Con	Des	-
29	Bit 29	Con	Des	-
30	Bit 30	Con	Des	-
31	Bit 31	Con	Des	-

Atención: Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF1: Interface 1

r2064[0...7] PROFIdrive Diagnóstico Modo isócrono / PD Diag modo isócr

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los últimos parámetros para modo isócrono recibidos del controlador PROFIdrive.
Los parámetros para modo isócrono se crean al configurar el bus y son enviados por el controlador al dispositivo cuando comienza el régimen cíclico.

Índice:
[0] = Modo isócrono activado
[1] = Tiempo ciclo bus (Tdp) [µs]
[2] = Tiempo ciclo maestro (Tmapc) [µs]
[3] = Momento lectura valor real (Ti) [µs]
[4] = Momento lectura valor consigna (To) [µs]
[5] = Tiempo Data Exchange (Tdx) [µs]
[6] = Ventana PLL (Tpll-w) [1/12 µs]
[7] = Retardo PLL (Tpll-d) [1/12 µs]

r2065 Signos de actividad del controlador PROFIdrive Diagnóstico / Contr PD SAct Diag

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR (n/M)

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza cuántas veces se ha perdido últimamente el signo de actividad del controlador PROFIdrive isócrono.
Cuando se supera la tolerancia especificada en p0925 se emite el fallo correspondiente.

Dependencia: Ver también: F01912

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2074[0...4] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Dirección de bus Recibir PZD / IF1 Diag Dir recp

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección PROFIBUS del emisor del que se recibe el dato de proceso (PZD).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 125: Dirección de bus del emisor
65535: Sin ocupar

r2074[0...3] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Dirección de bus Recibir PZD / IF1 Diag Dir recp

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección PROFIBUS del emisor del que se recibe el dato de proceso (PZD).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 125: Dirección de bus del emisor
65535: Sin ocupar

r2074[0...19] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Dirección de bus Recibir PZD / IF1 Diag Dir recp

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección PROFIBUS del emisor del que se recibe el dato de proceso (PZD).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Nota:
IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 125: Dirección de bus del emisor
65535: Sin ocupar

r2074[0...31] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Dirección de bus Recibir PZD / IF1 Diag Dir recp

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección PROFIBUS del emisor del que se recibe el dato de proceso (PZD).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota:
IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 125: Dirección de bus del emisor
65535: Sin ocupar

r2075[0...4] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Recibir PZD / IF1 Diag Offs recp

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:
Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de recepción PROFIdrive (Controller Output).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota:
IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2075[0...3] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Recibir PZD / IF1 Diag Offs recp

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de recepción PROFIdrive (Controller Output).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

r2075[0...19] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Recibir PZD / IF1 Diag Offs recp

SERVO, TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de recepción PROFIdrive (Controller Output).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2075[0...31] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Recibir PZD / IF1 Diag Offs recp

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de recepción PROFIdrive (Controller Output).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

r2076[0...7] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / Env Diag Offs IF1

A_INF, B_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión PROFIdrive (Controller Input).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

r2076[0...20] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / Env Diag Offs IF1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión PROFIdrive (Controller Input).

Índice: [0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

r2076[0...11] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / Env Diag Offs IF1

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión PROFIdrive (Controller Input).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12

Nota:
IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

r2076[0...27] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / Env Diag Offs IF1

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión PROFIdrive (Controller Input).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Nota:
IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2076[0...4] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / Env Diag Offs IF1

TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión PROFIdrive (Controller Input).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

r2076[0...31] IF1 PROFIdrive Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / Env Diag Offs IF1

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión PROFIdrive (Controller Input).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: IF1: Interface 1
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
65535: Sin ocupar

r2077[0...15] PROFIBUS Diagnóstico Comunicación directa Direcciones / PB Diag ComD Dir

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las direcciones de los esclavos para los que están configuradas conexiones vía comunicación directa PROFIBUS.

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
370	999	999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.
A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.
Con p0922 < 999 es aplicable:
p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.
Con p0922 = 999 es aplicable:
p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.
Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:
Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

Valor:
370: Telegrama SIEMENS 370, PZD-1/1
371: Telegrama SIEMENS 371, PZD-5/8
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p0922

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
390	999	999

Descripción:

Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.

Con p0922 < 999 es aplicable:

p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.

Con p0922 = 999 es aplicable:

p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.

Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:

Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

Valor:

390: Telegrama SIEMENS 390, PZD-2/2
391: Telegrama SIEMENS 391, PZD-3/7
392: Telegrama SIEMENS 392, PZD-3/15
393: Telegrama SIEMENS 393, PZD-4/21
394: Telegrama SIEMENS 394, PZD-3/3
999: Configuración libre de telegramas con BICO

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

ENCODER

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
81	999	999

Descripción:

Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.

Con p0922 < 999 es aplicable:

p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.

Con p0922 = 999 es aplicable:

p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.

Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:

Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

Valor:

81: Telegrama SIEMENS 81, PZD-2/6
82: Telegrama SIEMENS 82, PZD-2/7
83: Telegrama SIEMENS 83, PZD-2/8
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p0922

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	999	999

Descripción:

Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.

Con p0922 < 999 es aplicable:

p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.

Con p0922 = 999 es aplicable:

p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.

Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:

Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

Valor:

1: Telegrama estándar 1, PZD-2/2
2: Telegrama estándar 2, PZD-4/4
3: Telegrama estándar 3, PZD-5/9
4: Telegrama estándar 4, PZD-6/14
5: Telegrama estándar 5, PZD-9/9
6: Telegrama estándar 6, PZD-10/14
102: Telegrama SIEMENS 102, PZD-6/10
103: Telegrama SIEMENS 103, PZD-7/15
105: Telegrama SIEMENS 105, PZD-10/10
106: Telegrama SIEMENS 106, PZD-11/15
116: Telegrama SIEMENS 116, PZD-11/19
118: Telegrama SIEMENS 118, PZD-11/19
125: Telegrama SIEMENS 125, PZD-14/10
126: Telegrama SIEMENS 126, PZD-15/15
136: Telegrama SIEMENS 136, PZD-15/19
220: Telegrama SIEMENS 220, PZD-10/10
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia:

Ver también: p0922

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

SERVO (Cabezal, PosS, Reg_pos), VECTOR (n/M, PosS, Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
7	999	999

Descripción:

Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.

Con p0922 < 999 es aplicable:

p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.

Con p0922 = 999 es aplicable:

p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.

Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:

Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
7: Telegrama estándar 7, PZD-2/2
9: Telegrama estándar 9, PZD-10/5
110: Telegrama SIEMENS 110, PZD-12/7
111: Telegrama SIEMENS 111, PZD-12/12
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p0922

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

SERVO (Cabezal, Reg_pos), VECTOR (n/M, Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
999	999	999

Descripción:
Ajusta el telegrama de emisión y recepción.
A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.
Con p0922 < 999 es aplicable:
p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.
Con p0922 = 999 es aplicable:
p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.
Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:
Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

Valor:
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p0922

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

SERVO (Cabezal)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	999	999

Descripción:
Ajusta el telegrama de emisión y recepción.
A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.
Con p0922 < 999 es aplicable:
p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.
Con p0922 = 999 es aplicable:
p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.
Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:
Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
1: Telegrama estándar 1, PZD-2/2
2: Telegrama estándar 2, PZD-4/4
3: Telegrama estándar 3, PZD-5/9
4: Telegrama estándar 4, PZD-6/14
5: Telegrama estándar 5, PZD-9/9
6: Telegrama estándar 6, PZD-10/14
102: Telegrama SIEMENS 102, PZD-6/10
103: Telegrama SIEMENS 103, PZD-7/15
105: Telegrama SIEMENS 105, PZD-10/10
106: Telegrama SIEMENS 106, PZD-11/15
116: Telegrama SIEMENS 116, PZD-11/19
118: Telegrama SIEMENS 118, PZD-11/19
125: Telegrama SIEMENS 125, PZD-14/10
126: Telegrama SIEMENS 126, PZD-15/15
136: Telegrama SIEMENS 136, PZD-15/19
139: Telegrama SIEMENS 139, PZD-15/19
220: Telegrama SIEMENS 220, PZD-10/10
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p0922

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

TM41	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	3	999	999

Descripción: Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.

Con p0922 < 999 es aplicable:

p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.

Con p0922 = 999 es aplicable:

p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.

Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:

Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

Valor:
3: Telegrama estándar 3, PZD-5/9
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia: Ver también: p0922

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	999	999

Descripción:

Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.

Con p0922 < 999 es aplicable:

p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.

Con p0922 = 999 es aplicable:

p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.

Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:

Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

Valor:

1: Telegrama estándar 1, PZD-2/2
2: Telegrama estándar 2, PZD-4/4
20: Telegrama estándar 20, PZD-2/6
220: Telegrama SIEMENS 220, PZD-10/10
352: Telegrama SIEMENS 352, PZD-6/6
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia:

Ver también: p0922

p2079 IF1 PROFIdrive PZD Selección de telegrama ampl / IF1 PD PZD Tel amp

VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	999	999

Descripción:

Ajusta el telegrama de emisión y recepción.

A diferencia de p0922, p2079 permite ajustar un telegrama y ampliarlo más adelante.

Con p0922 < 999 es aplicable:

p2079 tiene el mismo valor y está bloqueado. Todas las interconexiones y ampliaciones contenidas en un telegrama están bloqueadas.

Con p0922 = 999 es aplicable:

p2079 es ajustable a voluntad. Si se ajusta también p2079 = 999, entonces pueden ajustarse todas las interconexiones.

Con p0922 = 999 y p2079 < 999 es aplicable:

Las interconexiones contenidas en un telegrama están bloqueadas. No obstante puede ampliarse el telegrama.

Valor:

1: Telegrama estándar 1, PZD-2/2
2: Telegrama estándar 2, PZD-4/4
3: Telegrama estándar 3, PZD-5/9
4: Telegrama estándar 4, PZD-6/14
20: Telegrama estándar 20, PZD-2/6
220: Telegrama SIEMENS 220, PZD-10/10
352: Telegrama SIEMENS 352, PZD-6/6
999: Configuración libre de telegramas con BICO

Dependencia:

Ver también: p0922

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2080[0...15] BI: Convertidor binector-conector Palabra de estado 1 / Bin/Con ZSW1

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2472
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selección de los bits que deben enviarse al controlador PROFIdrive.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra de estado 1.

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p2088, r2089

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p2081[0...15] BI: Convertidor binector-conector Palabra de estado 2 / Bin/Con ZSW2

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2472
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selección de los bits que deben enviarse al controlador PROFIdrive.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra de estado 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p2088, r2089

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Durante el modo isócrono, en la palabra de estado 2 los bits 12 a 15 están reservados para transferir el signo de actividad, por lo que no deben interconectarse a voluntad.

p2082[0...15] BI: Convertidor binector-conector Palabra de estado 3 / Bin/Con ZSW3

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2472
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selección de los bits que deben enviarse al controlador PROFIdrive.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra libre de estado 3.

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p2088, r2089

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2083[0...15] BI: Convertidor binector-conector Palabra de estado 4 / Bin/Con ZSW4

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2472
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selección de los bits que deben enviarse al controlador PROFIdrive.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra libre de estado 4.

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p2088, r2089

p2084[0...15] BI: Convertidor binector-conector Palabra de estado 5 / Bin/Con ZSW5

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2472
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selección de los bits que deben enviarse al controlador PROFIdrive.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra libre de estado 5.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p2088, r2089

p2088[0...4] Convertidor binector-conector Invertir palabra de estado / Bin/Con Inv ZSW

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: U, T
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Unsigned16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: 2472
Grupo Parám.: Comunicación
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las diferentes entradas de binector del convertidor binector-conector.

Índice:
[0] = Palabra de estado 1
[1] = Palabra de estado 2
[2] = Palabra de estado libre 3
[3] = Palabra de estado libre 4
[4] = Palabra de estado libre 5

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Invertido	No invertido	-
01	Bit 1	Invertido	No invertido	-
02	Bit 2	Invertido	No invertido	-
03	Bit 3	Invertido	No invertido	-
04	Bit 4	Invertido	No invertido	-
05	Bit 5	Invertido	No invertido	-
06	Bit 6	Invertido	No invertido	-
07	Bit 7	Invertido	No invertido	-
08	Bit 8	Invertido	No invertido	-
09	Bit 9	Invertido	No invertido	-
10	Bit 10	Invertido	No invertido	-
11	Bit 11	Invertido	No invertido	-
12	Bit 12	Invertido	No invertido	-
13	Bit 13	Invertido	No invertido	-
14	Bit 14	Invertido	No invertido	-
15	Bit 15	Invertido	No invertido	-

Dependencia: Ver también: p2080, p2081, p2082, p2083, r2089

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2089[0...4] CO: Convertidor binector-conector Enviar palabra de estado / Bin/Con Env ZSW

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Unsigned16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: 2472
Grupo Parám.: Comunicación
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar las palabras de estado con una palabra de emisión PZD.

Índice:
[0] = Palabra de estado 1
[1] = Palabra de estado 2
[2] = Palabra de estado libre 3
[3] = Palabra de estado libre 4
[4] = Palabra de estado libre 5

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p2051, p2080, p2081, p2082, p2083

Nota: r2089 forma junto con p2080 a p2084 cinco convertidores binector-conector.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2090.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD1 Recepción bit a bit / IF1 PZD1 recep bit

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2468
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit el PZD1 (normalmente la palabra de mando 1) recibido del controlador PROFIdrive.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF1: Interface 1

r2091.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD2 Recepción bit a bit / IF1 PZD2 recep bit

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2468
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit el PZD2 recibido del controlador PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	00	Bit 0	Con	Des	-
	01	Bit 1	Con	Des	-
	02	Bit 2	Con	Des	-
	03	Bit 3	Con	Des	-
	04	Bit 4	Con	Des	-
	05	Bit 5	Con	Des	-
	06	Bit 6	Con	Des	-
	07	Bit 7	Con	Des	-
	08	Bit 8	Con	Des	-
	09	Bit 9	Con	Des	-
	10	Bit 10	Con	Des	-
	11	Bit 11	Con	Des	-
	12	Bit 12	Con	Des	-
	13	Bit 13	Con	Des	-
	14	Bit 14	Con	Des	-
	15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF1: Interface 1

r2092.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD3 Recepción bit a bit / IF1 PZD3 recep bit

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2468
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit el PZD3 recibido del controlador PROFIdrive.

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	00	Bit 0	Con	Des	-
	01	Bit 1	Con	Des	-
	02	Bit 2	Con	Des	-
	03	Bit 3	Con	Des	-
	04	Bit 4	Con	Des	-
	05	Bit 5	Con	Des	-
	06	Bit 6	Con	Des	-
	07	Bit 7	Con	Des	-
	08	Bit 8	Con	Des	-
	09	Bit 9	Con	Des	-
	10	Bit 10	Con	Des	-
	11	Bit 11	Con	Des	-
	12	Bit 12	Con	Des	-
	13	Bit 13	Con	Des	-
	14	Bit 14	Con	Des	-
	15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2093.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD4 Recepción bit a bit / IF1 PZD4 recep bit

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Unsigned16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: 2468
Grupo Parám.: Comunicación
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit el PZD4 (normalmente la palabra de mando 2) recibido del controlador PROFIdrive.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF1: Interface 1

r2094.0...15 BO: Convertidor conector-binector Salida de binector / Con/Bin Salida

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Unsigned16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: 2468
Grupo Parám.: Comunicación
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit una palabra PZD recibida del controlador PROFIdrive.
La selección del PZD se realiza con p2099[0].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p2099

r2095.0...15 BO: Convertidor conector-binector Salida de binector / Con/Bin Salida

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VEC-TOR

Modificable: -
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Unsigned16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: 2468
Grupo Parám.: Comunicación
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit una palabra PZD recibida del controlador PROFIdrive.
La selección del PZD se realiza con p2099[1].

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p2099

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2098[0...1] Convertidor conector-binector Invertir salida de binector / Con/Bin Inv salida

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2468
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las diferentes salidas de binector del convertidor conector-binector.
Con p2098[0 se influencian las señales de CI: p2099[0]
Con p2098[1 se influencian las señales de CI: p2099[1]

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Invertido	No invertido	-
01	Bit 1	Invertido	No invertido	-
02	Bit 2	Invertido	No invertido	-
03	Bit 3	Invertido	No invertido	-
04	Bit 4	Invertido	No invertido	-
05	Bit 5	Invertido	No invertido	-
06	Bit 6	Invertido	No invertido	-
07	Bit 7	Invertido	No invertido	-
08	Bit 8	Invertido	No invertido	-
09	Bit 9	Invertido	No invertido	-
10	Bit 10	Invertido	No invertido	-
11	Bit 11	Invertido	No invertido	-
12	Bit 12	Invertido	No invertido	-
13	Bit 13	Invertido	No invertido	-
14	Bit 14	Invertido	No invertido	-
15	Bit 15	Invertido	No invertido	-

Dependencia: Ver también: r2094, r2095, p2099

p2099[0...1] CI: Convertidor conector-binector Fuente de señal / Con/Bin S_q

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2468
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el convertidor conector-binector.
Como fuente de señal puede seleccionarse una palabra de recepción PZD. Las señales están disponibles para la interconexión posterior bit a bit.

Dependencia: Ver también: r2094, r2095

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Desde la fuente de señal ajustada mediante la entrada de conector se convierten los correspondientes 16 bits menos significativos.
p2099[0...1] forma, junto con r2094.0...15 y r2095.0...15, dos convertidores conector-binector:
Entrada de conector p2099[0] hacia salida de binector r2094.0...15
Entrada de conector p2099[1] hacia salida de binector r2095.0...15

p2100[0...19] Ajustar número de fallo para reacción al efecto / Nº_fallo Reacción

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8075
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Selecciona los fallos para los que debe cambiarse la reacción a los mismos.

Dependencia: La selección de fallos y ajustes del tipo de conformación deseado se realiza bajo el mismo índice.
Ver también: p2101

Atención: La reparametrización de la reacción a un fallo no es posible en los casos siguientes:
- Si no existe ningún número de fallo.
- El aviso no es del tipo "Fallo" (F).
- Si está presente el fallo.

p2101[0...19] Ajuste Reacción a fallo / Acción fallo

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8075
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8	0

Descripción: Ajusta la reacción aplicable al fallo seleccionado.

Valor:
0: NINGUNA
1: DES1
2: DES2
8: DES1_RETARDO

Dependencia: La selección de fallos y ajustes del tipo de conformación deseado se realiza bajo el mismo índice.

p2101[0...19] Ajuste Reacción a fallo / Acción fallo

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8075
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	0	0

Descripción: Ajusta la reacción aplicable al fallo seleccionado.

Valor:
0: NINGUNA

Dependencia: La selección de fallos y ajustes del tipo de conformación deseado se realiza bajo el mismo índice.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2101[0...19] Ajuste Reacción a fallo / Acción fallo

SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8075
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	8	0

Descripción: Ajusta la reacción aplicable al fallo seleccionado.

Valor:
0: NINGUNA
1: DES1
2: DES2
3: DES3
4: PARADA1 (en preparación)
5: PARADA2
6: Cortocircuito de inducido interno/frenado por corriente continua
7: ENCÓDER (p0491)
8: DES1_RETARDO

Dependencia: La selección de fallos y ajustes del tipo de conformación deseado se realiza bajo el mismo índice.
Ver también: p2100

Atención: Para los fallos presentes no es posible cambiar la reacción a un fallo.

Nota: La reacción al fallo sólo puede cambiarse en los fallos con la correspondiente identificación (ver el manual de listas, capítulo "Fallos y alarmas").
Ejemplo:
F12345 y reacción a fallo = DES3 (DES1, DES2, NINGUNA)
--> La reacción a fallo preajustada DES3 puede cambiarse en DES1, DES2 o NINGUNA.
Rel. al valor = 1 (DES1):
Frenado en la rampa de deceleración y, a continuación, bloqueo de impulsos.
Rel. al valor = 2 (DES2):
Bloqueo de impulsos interno/externo.
Rel. al valor = 3 (DES3):
Frenado en la rampa de deceleración DES3 y, a continuación, bloqueo de impulsos.
Rel. al valor = 5 (STOP2):
n_cons = 0
Rel. al valor = 6 (cortocircuito del inducido interno/frenado por corriente continua):
El valor sólo puede ajustarse en p1231 = 3, 4 para todos los juegos de datos de motor.
a) Para motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx) se ejecuta un cortocircuito de inducido interno.
b) Para motores asíncronos (p0300 = 1xx) se activa un frenado por corriente continua.
Rel. al valor = 7 (ENCÓDER (p0491)):
Dado el caso, se ejecuta la reacción a fallo ajustada en p0491.
Nota:
IASC: Internal Armature Short-Circuit (cortocircuito de inducido interno)
DCBRK: Frenado por corriente continua

p2102 BI: Confirmar todos los fallos / Conf tod fallos

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2546, 8060
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para confirmar todos los fallos en todos los objetos del sistema de accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La confirmación de fallos se desencadena con una señal 0/1.

p2103[0...n] BI: 1. Confirmar fallos / 1. Confirmar

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la primera fuente de señal para la confirmación de fallos.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La confirmación de fallos se desencadena con una señal 0/1.

p2103 BI: 1. Confirmar fallos / 1. Confirmar

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la primera fuente de señal para la confirmación de fallos.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La confirmación de fallos se desencadena con una señal 0/1.

p2104[0...n] BI: 2. Confirmar fallos / 2. Confirmar

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2546, 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la segunda fuente de señal para la confirmación de fallos.

Nota: La confirmación de fallos se desencadena con una señal 0/1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2104 BI: 2. Confirmar fallos / 2. Confirmar

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la segunda fuente de señal para la confirmación de fallos.

Nota: La confirmación de fallos se desencadena con una señal 0/1.

p2105[0...n] BI: 3. Confirmar fallos / 3. Confirmar

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2546, 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la tercera fuente de señal para la confirmación de fallos.

Nota: La confirmación de fallos se desencadena con una señal 0/1.

p2105 BI: 3. Confirmar fallos / 3. Confirmar

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la tercera fuente de señal para la confirmación de fallos.

Nota: La confirmación de fallos se desencadena con una señal 0/1.

p2106[0...n] BI: Fallo externo 1 / Fallo externo 1

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2546
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el fallo externo 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: F07860
Nota: Un fallo externo se desencadena con una señal 1/0.
Si se activa este fallo en la Control Unit, entonces se retransmite a todos los objetos de accionamiento existentes.

p2106 BI: Fallo externo 1 / Fallo externo 1

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el fallo externo 1.
Dependencia: Ver también: F07860
Nota: Un fallo externo se desencadena con una señal 1/0.
Si se activa este fallo en la Control Unit, entonces se retransmite a todos los objetos de accionamiento existentes.

p2107[0...n] BI: Fallo externo 2 / Fallo externo 2

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2546
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el fallo externo 2.
Dependencia: Ver también: F07861
Nota: Un fallo externo se desencadena con una señal 1/0.
Si se activa este fallo en la Control Unit, entonces se retransmite a todos los objetos de accionamiento existentes.

p2107 BI: Fallo externo 2 / Fallo externo 2

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el fallo externo 2.
Dependencia: Ver también: F07861
Nota: Un fallo externo se desencadena con una señal 1/0.
Si se activa este fallo en la Control Unit, entonces se retransmite a todos los objetos de accionamiento existentes.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2108[0...n] BI: Fallo externo 3 / Fallo externo 3

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2546
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el fallo externo 3.
El fallo externo 3 se señaliza como consecuencia de la combinación con operador Y de:
- BI: p2108 negado
- BI: p3111
- BI: p3112 negado

Dependencia: Ver también: p3110, p3111, p3112
Ver también: F07862

Nota: Un fallo externo se desencadena con una señal 1/0.
Si se activa este fallo en la Control Unit, entonces se retransmite a todos los objetos de accionamiento existentes.

p2108 BI: Fallo externo 3 / Fallo externo 3

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el fallo externo 3.
El fallo externo 3 se señaliza como consecuencia de la combinación con operador Y de:
- BI: p2108 negado
- BI: p3111
- BI: p3112 negado

Dependencia: Ver también: p3110, p3111, p3112
Ver también: F07862

Nota: Un fallo externo se desencadena con una señal 1/0.
Si se activa este fallo en la Control Unit, entonces se retransmite a todos los objetos de accionamiento existentes.

r2109[0...63] Tiempo de fallo eliminado en milisegundos / t_fallo elimin ms

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo del sistema, en milisegundos, en el que se ha eliminado el fallo.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2114, r2130, r2133, r2136, r3115, r3120, r3122

Atención: Este tiempo se compone de r2136 (días) y r2109 (milisegundos).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de fallos y la asignación de los índices se representa en r0945.

r2110[0...63] Número de alarma / Número de alarma

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Este parámetro es idéntico a r2122.

p2111 Cont. de alarmas / Cont. de alarmas

Todos los objetos	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8065
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	65535	0

Descripción: Número de casos de alarma aparecidos tras el último reset.

Dependencia: Ajustando p2111 = 0 se desencadena lo siguiente:
- Todas las alarmas salientes de la memoria de alarmas [0...7] se aceptan en el histórico de alarmas [8...63].
- Se borra la memoria de alarmas [0...7].

Ver también: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125

Nota: El parámetro se resetea a 0 con POWER ON.

p2112[0...n] BI: Alarma externa 1 / Alarma externa 1

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2546
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la alarma externa 1.

Dependencia: Ver también: A07850

Nota: Una alarma externa se desencadena con una señal 1/0.

p2112 BI: Alarma externa 1 / Alarma externa 1

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la alarma externa 1.

Dependencia: Ver también: A07850

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Una alarma externa se desencadena con una señal 1/0.

r2114[0...1] Tiempo de ejecución sistema, total / Tiempo ej sist tot

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo de marcha total del sistema de la unidad de accionamiento.
Este tiempo se compone de r2114[0] (milisegundos) y r2114[1] (días).
Una vez que r2114[0] ha alcanzado el valor de 86.400.000 ms (24 horas), este valor se resetea y r2114[1] se incrementa.

Índice: [0] = milisegundos
[1] = Días

Dependencia: Ver también: r0948, r2109, r2123, r2125, r2130, r2136, r2145, r2146

Nota: El tiempo de r2114 se usa para indicar los tiempos de fallo y de alarma.
Los valores del contador se memorizan al desconectar la alimentación de la electrónica de control.
Después de conectar la unidad de accionamiento los contadores continúan totalizando desde el último valor memorizado.

p2116[0...n] BI: Alarma externa 2 / Alarma externa 2

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2546
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la alarma externa 2.

Dependencia: Ver también: A07851

Nota: Una alarma externa se desencadena con una señal 1/0.

p2116 BI: Alarma externa 2 / Alarma externa 2

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la alarma externa 2.

Dependencia: Ver también: A07851

Nota: Una alarma externa se desencadena con una señal 1/0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2117[0...n] BI: Alarma externa 3 / Alarma externa 3

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 2546
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la alarma externa 3.

Dependencia: Ver también: A07852

Nota: Una alarma externa se desencadena con una señal 1/0.

p2117 BI: Alarma externa 3 / Alarma externa 3

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la alarma externa 3.

Dependencia: Ver también: A07852

Nota: Una alarma externa se desencadena con una señal 1/0.

p2118[0...19] Ajustar número de aviso para tipo de aviso / Nº_aviso Tipo_avis

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8075
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Selecciona los fallos o alarmas en los que debe cambiarse el tipo de aviso.

Dependencia: La selección del fallo o alarma y el Ajusta el tipo de aviso deseado se realiza bajo el mismo índice.
Ver también: p2119

Atención: La reparametrización del tipo de aviso no es posible en los casos siguientes:
- Si no existe ningún número de aviso.
- Si está presente el aviso.

p2119[0...19] Ajuste Tipo de aviso / Tipo de aviso

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8075
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	3	1

Descripción: Ajusta el tipo de aviso para el fallo o alarma seleccionada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor: 1: Fallo (F de fallo)
2: Alarma (A de alarma)
3: Sin notificar (N, No Report en inglés)

Dependencia: La selección del fallo o alarma y el Ajusta el tipo de aviso deseado se realiza bajo el mismo índice.
Ver también: p2118

Atención: Para fallos o alarmas presentes no es posible cambiar el tipo de señalización.

Nota: El tipo de aviso solo puede cambiarse en los avisos con la correspondiente identificación.
Ejemplo:
F12345(A) --> El fallo F12345 puede cambiarse a una alarma A12345.
En este caso se elimina el código de aviso eventualmente registrado en p2100[0...19] y p2126[0...19].

r2120 CO: Suma cambios en memorias de fallos y alarmas / Suma camb mem.

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la suma de todos los cambios en las memorias de fallos y alarmas en la unidad de accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0944, r2121

r2121 CO: Cambios en memoria de alarmas Contador / Camb mem alm

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: El contador se incrementa con cada cambio en la memoria de alarmas.

Dependencia: Ver también: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125

r2122[0...63] Código de alarma / Código de alarma

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8065
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los números de las alarmas aparecidas.

Dependencia: Ver también: r2110, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3121, r3123

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
Estructura Memoria de alarmas (en principio)
r2122[0], r2124[0], r2123[0], r2125[0] --> Alarma 1 (la más antigua)
. . .
r2122[7], r2124[7], r2123[7], r2125[7] --> Alarma 8 (la más nueva)
Si está llena la memoria de alarmas, las alarmas salientes se registran en el histórico de alarmas:
r2122[8], r2124[8], r2123[8], r2125[8] --> Alarma 1 (la más nueva)
. . .
r2122[63], r2124[63], r2123[63], r2125[63] --> Alarma 56 (la más antigua)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2123[0...63] Tiempo de alarma entrante en milisegundos / t_alarm ent ms

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8065
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo del sistema, en milisegundos, en el que ha aparecido la alarma.

Dependencia: Ver también: r2110, r2114, r2122, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3121, r3123

Atención: Este tiempo se compone de r2145 (días) y r2123 (milisegundos).

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de alarmas y la asignación de los índices se representa en r2122.

r2124[0...63] Valor de alarma / Valor de alarma

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8065
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la información adicional a la alarma aparecida (como número entero).

Dependencia: Ver también: r2110, r2122, r2123, r2125, r2134, r2145, r2146, r3121, r3123

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de alarmas y la asignación de los índices se representa en r2122.

r2125[0...63] Tiempo de alarma eliminada en milisegundos / t_alarma elimin ms

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8065
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo del sistema, en milisegundos, en el que se ha eliminado la alarma.

Dependencia: Ver también: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2134, r2145, r2146, r3121, r3123

Atención: Este tiempo se compone de r2146 (días) y r2125 (milisegundos).

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de alarmas y la asignación de los índices se representa en r2122.

p2126[0...19] Ajustar el número de fallo para el modo de confirmación / Nº_fallo Modo_conf

Todos los objetos	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8075
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	65535	0

Descripción: Selecciona los fallos para los que se debe cambiar el tipo de confirmación.

Dependencia: La selección de fallos y ajustes del tipo de confirmación deseado se realiza bajo el mismo índice.
Ver también: p2127

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: La reparametrización del modo de confirmación de un fallo no es posible en los casos siguientes:
- Si no existe ningún número de fallo.
- El aviso no es del tipo "Fallo" (F).
- Si está presente el fallo.

p2127[0...19] Ajuste Modo de confirmación / Modo confirmación

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8075
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	3	1

Descripción: Ajusta el tipo de confirmación para el fallo seleccionado.

Valor:
1: Confirmación sólo vía POWER ON
2: Confirmación INMEDIATAMENTE después de eliminar causa de fallo
3: Confirmación sólo con BLOQUEO DE IMPULSOS

Dependencia: La selección de fallos y ajustes del tipo de confirmación deseado se realiza bajo el mismo índice.
Ver también: p2126

Atención: La reparametrización del modo de confirmación de un fallo no es posible en los casos siguientes:
- Si no existe ningún número de fallo.
- El aviso no es del tipo "Fallo" (F).
- Si está presente el fallo.

Nota: El modo de confirmación sólo puede modificarse en los fallos con la correspondiente identificación.
Ejemplo:
F12345 y modo de confirmación = INMEDIATAMENTE (POWER ON)
--> El modo de confirmación se puede cambiar de INMEDIATAMENTE a POWER ON.

p2128[0...15] Selección de código de fallo/alarma para disparo / Disparador aviso

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8070
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Selecciona los fallos o alarmas que sirven como origen de disparo.

Dependencia: Ver también: r2129

r2129.0...15 CO/BO: Palabra de disparo para fallos y alarmas / Palabra disparo

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 8070
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señal de disparo para los fallos y alarmas seleccionados.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Señal disparo p2128[0]	Con	Des	-
01	Señal disparo p2128[1]	Con	Des	-
02	Señal disparo p2128[2]	Con	Des	-
03	Señal disparo p2128[3]	Con	Des	-
04	Señal disparo p2128[4]	Con	Des	-
05	Señal disparo p2128[5]	Con	Des	-
06	Señal disparo p2128[6]	Con	Des	-
07	Señal disparo p2128[7]	Con	Des	-
08	Señal disparo p2128[8]	Con	Des	-
09	Señal disparo p2128[9]	Con	Des	-
10	Señal disparo p2128[10]	Con	Des	-
11	Señal disparo p2128[11]	Con	Des	-
12	Señal disparo p2128[12]	Con	Des	-
13	Señal disparo p2128[13]	Con	Des	-
14	Señal disparo p2128[14]	Con	Des	-
15	Señal disparo p2128[15]	Con	Des	-

Dependencia: Si aparece uno de fallos o alarmas elegidos en p2128[n], entonces se setea el bit respectivo de esta salida de binector.

Ver también: p2128

Nota: CO: r2129 = 0 --> No ha aparecido ninguno de los avisos seleccionados.

CO: r2129 > 0 --> Ha aparecido como mínimo uno de los avisos seleccionados.

r2130[0...63] Tiempo de fallo entrante en días / t_fallo ent días

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo del sistema, en días, en el que ha aparecido el fallo.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2114, r2133, r2136, r3115, r3120, r3122

Atención: Este tiempo se compone de r2130 (días) y r0948 (milisegundos).

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).

r2131 CO: Cód. fallo actual / Cód. fallo actual

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el código del fallo más antiguo aún activo.

Dependencia: Ver también: r3131, r3132

Nota: 0: Ningún fallo presente.

r2132 CO: Cód. alarma actual / Cód. alarma actual

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el código de la alarma más antigua aparecida.

Nota: 0: Ninguna alarma presente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2133[0...63] Valor de fallo para valores Float / Val fallo Float

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la información adicional al fallo aparecido para valores Float.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2136, r3115

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).

r2134[0...63] Valor de alarma para valores Float / Val alarm Float

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la información adicional a la alarma aparecida para valores Float.

Dependencia: Ver también: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2145, r2146, r3121, r3123

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).

r2135.0...15 CO/BO: Palabra de estado fallos/alarmas 2 / ZSW Fallo/alarma 2

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2548
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la segunda palabra de estado de fallos y alarmas.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Fallo encóder 1	Sí	No	-
01	Fallo encóder 2	Sí	No	-
02	Fallo encóder 3	Sí	No	-
12	Fallo Sobretemperatura Motor	Sí	No	-
13	Fallo sobrecarga térmica etapa de potencia	Sí	No	-
14	Alarma Sobretemperatura Motor	Sí	No	-
15	Alarma sobrecarga térmica etapa de potencia	Sí	No	-

r2136[0...63] Tiempo de fallo eliminado en días / t_fallo elim días

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo del sistema, en días, en el que se ha eliminado el fallo.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2114, r2130, r2133, r3115, r3120, r3122

Atención: Este tiempo se compone de r2136 (días) y r2109 (milisegundos).

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2138.7...15 CO/BO: Palabra de mando fallos/alarmas / STW Fallo/alarma

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2546
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando de fallos y alarmas.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
07	Confirmar el fallo	Sí	No	-
10	Alarma externa 1 (A07850) activa	Sí	No	-
11	Alarma externa 2 (A07851) activa	Sí	No	-
12	Alarma externa 3 (A07852) activa	Sí	No	-
13	Fallo externo 1 (F07860) activo	Sí	No	-
14	Fallo externo 2 (F07861) activo	Sí	No	-
15	Fallo externo 3 (F07862) activo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p2103, p2104, p2105, p2106, p2107, p2108, p2112, p2116, p2117, p3110, p3111, p3112

r2139.0...12 CO/BO: Palabra de estado fallos/alarmas 1 / ZSW Fallo/alarma 1

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2548
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la primera palabra de estado de fallos y alarmas.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Confirmación en curso	Sí	No	-
01	Confirmación necesaria	Sí	No	-
03	Fallo activo	Sí	No	-
05	Aviso Safety activo	Sí	No	-
06	Alarma interna 1 activa	Sí	No	-
07	Alarma activa	Sí	No	-
08	Alarma interna 2 activa	Sí	No	-
11	Clase de alarma bit 0	High	Low	-
12	Clase de alarma bit 1	High	Low	-

Nota: Rel. a bit 03, 05, 07:

Estos bits se activan cuando aparece como mínimo un fallo/alarma. El registro en la memoria de fallos/alarmas es retardado. Por esta razón sólo conviene leer la memoria de fallos/alarmas si se detecta un cambio en la memoria tras aparecer "Fallo activo"/"Alarma activa" (r0944, r9744, r2121).

Rel. a bit 06, 08:

Estos bits de estado sólo se utilizan para fines de diagnóstico internos.

Rel. a bits 11, 12:

Estos bits de estado sirven para clasificar en clases de alarma internas y se utilizan exclusivamente para fines de diagnóstico en algunos sistemas de automatización con funcionalidad SINAMICS integrada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2140[0...n] Velocidad de giro Histéresis 2 / n_histéresis 2

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	300.00 [1/min]	90.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la histéresis (ancho de banda) de velocidad de giro para las señalizaciones siguientes:
"|n_real| <= umbral velocidad 2" (BO: r2197.1)
"|n_real| > umbral velocidad 2" (BO: r2197.2)

Dependencia: Ver también: p2155, r2197

p2140[0...n] Velocidad lineal histéresis 2 / v_Histéresis 2

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [m/min]	10.00 [m/min]	0.90 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de histéresis (ancho de banda) para las señalizaciones siguientes:
"|n_real| <= umbral velocidad lineal 2" (BO: r2197.1)
"|n_real| > umbral velocidad lineal 2" (BO: r2197.2)

Dependencia: Ver también: p2155, r2197

p2141[0...n] Umbral de velocidad de giro 1 / n_umbral 1

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	5.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para la señalización "valor de comparación de f o n alcanzado o superado" (BO: r2199.1).

Dependencia: Ver también: p2142, r2199

p2141[0...n] Umbral de velocidad de giro 1 / v_umbral 1

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.05 [m/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad lineal para la señalización "valor de comparación de f o n alcanzado o superado" (BO: r2199.1).

Dependencia: Ver también: p2142, r2199

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2142[0...n] Velocidad de giro Histéresis 1 / n_histéresis 1

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	300.00 [1/min]	2.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la histéresis (ancho de banda) de velocidad de giro para la señalización "valor de comparación de f o n alcanzado o superado" (BO: r2199.1).

Dependencia: Ver también: p2141, r2199

p2142[0...n] Velocidad lineal histéresis 1 / v_Histéresis 1

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [m/min]	10.00 [m/min]	0.02 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal de histéresis (ancho de banda) para la señalización "valor de comparación de f o n alcanzado o superado" (BO: r2199.1).

Dependencia: Ver también: p2141, r2199

p2144[0...n] BI: Habilitación vigilancia de bloqueo motor (negada) / Hab Bloq mot neg

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la habilitación negada (0 = habilitación) de la vigilancia de bloqueo del motor.

Dependencia: Ver también: p2163, p2164, p2166, r2197, r2198
Ver también: F07900

Nota: Si la habilitación se conecta con r2197.7, el aviso de bloqueo se suprime si no existe ninguna desviación de velocidad de consigna-real.

r2145[0...63] Tiempo de alarma entrante en días / t_alarma ent días

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo del sistema, en días, en el que ha aparecido la alarma.

Dependencia: Ver también: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2146, r3121, r3123

Atención: Este tiempo se compone de r2145 (días) y r2123 (milisegundos).

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2146[0...63] Tiempo de alarma eliminada en días / t_alarm elimn días

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo del sistema, en días, en el que se ha eliminado la alarma.

Dependencia: Ver también: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r3121, r3123

Atención: Este tiempo se compone de r2146 (días) y r2125 (milisegundos).

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).

p2147 Borrar la memoria de fallos de todos los objetos de accionam. / Borrar mem. fallos

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajuste para borrar la memoria de fallos de todos los objetos de accionamiento.

Valor:
0: Inactivo
1: Inicio borrado de mem. de fallos de todos los obj. de accionam.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

Nota: Tras la ejecución se ajusta automáticamente p2147 = 0.

p2148[0...n] BI: Generador de rampa activo / GdR activo

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8011
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de la señal "Generador de rampa activo" para las siguientes señalizaciones:
"Desv. velocidad consigna-real en tolerancia t_Con " (BO: r2199.4)
"Aceleración/deceleración terminada" (BO: r2199.5)

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La entrada de binector se predetermina automáticamente al valor de r1199.2.
En SERVO es aplicable:
La predeterminación sólo se realiza si está activado el módulo de función "canal de consigna" (r0108.8 = 1).

p2149[0...n] Vigilancias Configuración / Vigilanc Config

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010, 8013
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para mensajes y vigilancias.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilitar alarma A07903	Sí	No	8010
01	Vigilancia de carga sólo en 1er cuadrante	Sí	No	8013
03	n_real > p2155 histéresis prop.	Sí	No	8010
15	Parametrización automática realizada (p0340 = 1, p3900 > 0)	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r2197

Ver también: A07903

Nota: Rel. a bit 00:

Si está seteado el bit, con r2197.7 = 0 (n_cons <> n_real) se emite la alarma A07903.

Rel. a bit 01:

Si está seteado el bit la vigilancia de carga sólo se realiza ya en el 1er cuadrante debido a los parámetros de característica positivos (p2182 ... p2190).

Rel. a bit 03:

Si está seteado el bit, r2197 bit 1 y bit 2 se determinan mediante histéresis separadas.

Rel. a bit 15:

El bit indica si se ha realizado la parametrización automática (p0340 = 1, p3900 > 0) para los parámetros de las funciones de vigilancia ampliadas. Si el bit no se ha seteado (p. ej., al activar la configuración (p0108.15)), la parametrización se realiza automáticamente durante el arranque si r3925.0 es ya igual a 1.

p2149[0...n] Vigilancias Configuración / Vigilanc Config

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010, 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0001 bin

Descripción: Ajusta la configuración para mensajes y vigilancias.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilitar alarma A07903	Sí	No	8010
01	Vigilancia de carga sólo en 1er cuadrante	Sí	No	8013
03	n_real > p2155 histéresis prop.	Sí	No	8010
15	Parametrización automática realizada (p0340 = 1, p3900 > 0)	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r2197

Ver también: A07903

Nota: Rel. a bit 00:

Si está seteado el bit, con r2197.7 = 0 (n_cons <> n_real) se emite la alarma A07903.

Rel. a bit 01:

Si está seteado el bit la vigilancia de carga sólo se realiza ya en el 1er cuadrante debido a los parámetros de característica positivos (p2182 ... p2190).

Rel. a bit 03:

Si está seteado el bit, r2197 bit 1 y bit 2 se determinan mediante histéresis separadas.

Rel. a bit 15:

El bit indica si se ha realizado la parametrización automática (p0340 = 1, p3900 > 0) para los parámetros de las funciones de vigilancia ampliadas. Si el bit no se ha seteado (p. ej., al activar la configuración (p0108.15)), la parametrización se realiza automáticamente durante el arranque si r3925.0 es ya igual a 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2150[0...n] Velocidad de giro Histéresis 3 / n_histéresis 3

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	300.00 [1/min]	2.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la histéresis (ancho de banda) de velocidad de giro para las señalizaciones siguientes:
"|n_real| < Umbral de velocidad 3" (BO: r2199.0)
"n_cons >= 0" (BO: r2198.5)
"n_real >= 0" (BO: r2197.3)

Dependencia: Ver también: p2161, r2197, r2199

p2150[0...n] Velocidad lineal histéresis 3 / v_Histéresis 3

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [m/min]	3.00 [m/min]	0.02 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de histéresis (ancho de banda) para las señalizaciones siguientes:
"|n_real| < Umbral de velocidad 3" (BO: r2199.0)
"n_cons >= 0" (BO: r2198.5)
"n_real >= 0" (BO: r2197.3)

Dependencia: Ver también: p2161, r2197, r2199

p2151[0...n] CI: Consigna de velocidad para señalizaciones / n_cons señaliz

SERVO	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1438[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal de la consigna de velocidad para las siguientes señalizaciones:
"Desv. velocidad consigna-real en tolerancia t_Des " (BO: r2197.7)
"Aceleración/deceleración terminada" (BO: r2199.5)
"|n_cons| < p2161" (BO: r2198.4)
"n_cons > 0" (BO: r2198.5)

Dependencia: Ver también: r2197, r2198, r2199

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2151[0...n] CI: Consigna de velocidad lineal para señalizaciones / v_cons señaliz

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1438[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal de la consigna de velocidad lineal para las siguientes señalizaciones:
"Desv. velocidad lineal consigna-real en tolerancia t_Des " (BO: r2197.7)
"Aceleración/deceleración terminada" (BO: r2199.5)
"|v_cons| < p2161" (BO: r2198.4)
"v_cons > 0" (BO: r2198.5)

Dependencia: Ver también: r2197, r2198, r2199

p2151[0...n] CI: Consigna de velocidad para señalizaciones / n_cons señaliz

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1170[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal de la consigna de velocidad para las siguientes señalizaciones:
"Desv. velocidad consigna-real en tolerancia t_Des " (BO: r2197.7)
"Aceleración/deceleración terminada" (BO: r2199.5)
"|n_cons| < p2161" (BO: r2198.4)
"n_cons > 0" (BO: r2198.5)

Dependencia: Ver también: r2197, r2198, r2199

p2153[0...n] Filtro de velocidad real Constante de tiempo / n_real_filt T

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 1000000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del elemento PT1 para filtrar la velocidad real.
La velocidad real filtrada se compara con los valores umbral y sirve exclusivamente para señalizaciones.

Dependencia: Ver también: r2169

p2153[0...n] Filtro de velocidad lineal Constante de tiempo / v_real_filt T

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 1000000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del elemento PT1 para filtrar la velocidad real.
La velocidad real filtrada se compara con los valores umbral y sirve exclusivamente para señalizaciones.

Dependencia: Ver también: r2169

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2154[0...n] CI: Consigna de velocidad de giro 2 / n_cons 2

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para consigna de velocidad 2.
La suma de p2151 y p2154 se usa para los siguientes avisos:
"Desv. velocidad consigna-real en tolerancia t_Des " (r2197.7)
"Desv. velocidad consigna-real en tolerancia t_Con " (r2199.4)
"Aceleración/deceleración terminada" (r2199.5)

Dependencia: Ver también: p2151, r2197, r2199

p2154[0...n] CI: Consigna de velocidad lineal 2 / v_cons 2

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de velocidad lineal 2.
La suma de p2151 y p2154 se usa para los siguientes avisos:
"Desv. velocidad lineal consigna-real en tolerancia t_Des " (r2197.7)
"Desv. velocidad lineal consigna-real en tolerancia t_Con " (r2199.4)
"Aceleración/deceleración terminada" (r2199.5)

Dependencia: Ver también: p2151, r2197, r2199

p2155[0...n] Umbral de velocidad de giro 2 / n_umbral 2

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	900.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para las siguientes señalizaciones:
"|n_real| <= umbral velocidad 2" (BO: r2197.1)
"|n_real| > umbral velocidad 2" (BO: r2197.2)

Dependencia: Ver también: p2140, r2197

p2155[0...n] Umbral de velocidad de giro 2 / v_umbral 2

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	9.00 [m/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad para las siguientes señalizaciones:
"|v_real| <= umbral velocidad lineal 2" (BO: r2197.1)
"|v_real| > umbral velocidad lineal 2" (BO: r2197.2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p2140, r2197

p2156[0...n] Retardo de conexión Umbral de comparación alcanzado / t_con Cmp_w exc

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 10000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de conexión para la señalización "Valor de comparación alcanzado" (BO: r2199.1).

Dependencia: Ver también: p2141, p2142, r2199

p2161[0...n] Umbral de velocidad de giro 3 / n_umbral 3

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 5.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para la señalización "|n_real| < umbral velocidad 3" (BO: r2199.0).

Dependencia: Ver también: p2150, r2199

p2161[0...n] Umbral de velocidad de giro 3 / v_umbral 3

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.05 [m/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad lineal para la señalización "|v_real| < umbral velocidad 3" (BO: r2199.0).

Dependencia: Ver también: p2150, r2199

p2162[0...n] Velocidad de histéresis n_real > n_máx / Hist n_real>n_max

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 60000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro de histéresis (ancho de banda) para la señalización "n_real > n_máx" (BO: r2197.6).

Dependencia: Ver también: r1084, r1087, r2197

Atención: Con p0322 = 0 es aplicable: p2162 <= 0.1 * p0311

Con p0322 > 0 es aplicable: p2162 <= 1.02 * p0322 - p1082

Si se viola una de las condiciones, tras salir del modo de puesta en marcha se reduce automáticamente p2162.

Nota: Con límite negativo de velocidad (r1087) la histéresis actúa por debajo del límite; con límite positivo (r1084), por encima.

Si se producen grandes rebases transitorios en el rango de velocidad máxima (p. ej., por separación de cargas), se recomienda aumentar la dinámica del regulador de velocidad. Si esto no es suficiente, la histéresis p2162 puede aumentarse más de 10% sobre la velocidad nominal sólo si la velocidad máxima del motor (p0322) es proporcionalmente mayor que el límite de velocidad de giro en p1082.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2162[0...n] Velocidad de histéresis v_real > v_máx / Hist v_real>v_max

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 6.00 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal de histéresis (ancho de banda) para la señalización "v_real > v_máx" (BO: r2197.6).

Dependencia: Ver también: r1084, r1087, r2197

Atención: Con p0322 = 0 es aplicable: p2162 <= 0.1 * p0311

Con p0322 > 0 es aplicable: p2162 <= 1.02 * p0322 - p1082

Si se viola una de las condiciones, tras salir del modo de puesta en marcha se reduce automáticamente p2162.

Nota: Con límite negativo de velocidad lineal (r1087) la histéresis actúa por debajo del límite; con límite positivo (r1084), por encima.

p2163[0...n] Umbral de velocidad de giro 4 / n_umbral 4

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 90.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para la señalización "Desviación velocidad consigna-real en tolerancia t_Des (BO: r2197.7).

Dependencia: Ver también: p2164, p2166, r2197

p2163[0...n] Umbral de velocidad de giro 4 / v_umbral 4

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.90 [m/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad lineal para la señalización "Desviación velocidad consigna-real en tolerancia t_Des (BO: r2197.7).

Dependencia: Ver también: p2164, p2166, r2197

p2164[0...n] Velocidad de giro Histéresis 4 / n_histéresis 4

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 200.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 2.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro de histéresis (ancho de banda) para la señalización "Desviación velocidad consigna-real en tolerancia t_Des (BO: r2197.7).

Dependencia: Ver también: p2163, p2166, r2197

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2164[0...n] Velocidad lineal histéresis 4 / v_Histéresis 4

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 10.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.02 [m/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal de histéresis (ancho de banda) para la señalización "Desviación velocidad consigna-real en tolerancia t_Des (BO: r2197.7).

Dependencia: Ver también: p2163, p2166, r2197

p2166[0...n] Retardo de desconexión n_real = n_cons / t_ret_des n_r=n_co

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 10000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 200.0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de desconexión para la señalización "Desviación velocidad consigna-real en tolerancia t_Des (BO: r2197.7).

Dependencia: Ver también: p2163, p2164, r2197

p2166[0...n] Retardo de desconexión v_real = v_cons / t_ret_des v_r=v_co

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 10000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 200.0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de desconexión para el aviso "Desviación velocidad lineal consigna-real en tolerancia t_Des" (BO: r2197.7).

Dependencia: Ver también: p2163, p2164, r2197

p2167[0...n] Retardo de conexión n_real = n_cons / t_Con n_rea=n_con

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 10000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 200.0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de conexión para la señalización "Desviación velocidad consigna-real en tolerancia t_Con (BO: r2199.4).

p2167[0...n] Retardo de conexión v_real = v_cons / t_Con v_rea=v_con

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 10000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 200.0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de conexión para la señalización "Desviación velocidad consigna-real en tolerancia t_Con (BO: r2199.4).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2169 CO: Velocidad real filtrada Avisos / n_real filt. Aviso

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8010, 8012, 8013
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de giro real filtrada para señalizaciones.

Dependencia: Ver también: p2153

r2169 CO: Velocidad lineal real filtrada Señalizaciones / v_real filt. Aviso

SERVO (Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1750, 8010, 8012, 8013
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real filtrada para señalizaciones.

Dependencia: Ver también: p2153

p2174[0...n] Umbral de par 1 / M_umbral 1

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 5.13 [Nm]

Descripción: Ajusta el umbral de par para la señalización "consigna de par < umbral de par 1" (BO: r2198.10).

Dependencia: Ver también: p2195, r2198

p2174[0...n] Umbral de fuerza 1 / F_umbral 1

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [N]	**Máx.** 20000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 1000.00 [N]

Descripción: Ajusta el umbral de fuerza para la señalización "consigna de fuerza < umbral de fuerza 1" (BO: r2198.10).

Dependencia: Ver también: p2195, r2198

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2174[0...n] Umbral de par 1 / M_umbral 1

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 8012
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** 7_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	5.13 [Nm]

Descripción: Ajusta el umbral de par para los avisos:
"Par real > umbral de par 1 y n_cons alcanzado" (BO: r2198.9)
"Consigna de par < umbral de par 1" (BO: r2198.10)
"Par real > umbral de par 1" (BO: r2198.13)

Dependencia: Ver también: p2195, r2198

p2175[0...n] Motor bloqueado Umbral de velocidad / n_umbral Mot bloq.

SERVO

Modificable: U, T | **Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 8012
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** 3_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	120.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para la señalización "motor bloqueado" (BO: r2198.6).

Dependencia: Ver también: p0500, p2177, r2198

p2175[0...n] Motor bloqueado Umbral de velocidad / v_umbral Mot bloq.

SERVO (Lin)

Modificable: U, T | **Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 8012
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** 4_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	1.20 [m/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad final para la señalización "motor bloqueado" (BO: r2198.6).

Dependencia: Ver también: p0500, p2177, r2198

p2175[0...n] Motor bloqueado Umbral de velocidad / n_umbral Mot bloq.

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 8012
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** 3_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	120.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad de giro para la señalización "motor bloqueado" (BO: r2198.6).

Dependencia: Ver también: p0500, p2177, r2198

Nota: En regulación vectorial sin encóder es aplicable:
Un motor bloqueado no se puede detectar a bajas velocidades y modo de control de velocidad en lazo abierto (ver p1755, p1756).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2177[0...n] Motor bloqueado Retardo / Mot blocq t_ret

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 65.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [s]

Descripción: Ajusta el retardo para la señalización "motor bloqueado" (BO: r2198.6).

Dependencia: Ver también: p0500, p2175, r2198

p2178[0...n] Motor volcado Retardo / Ret. Mot volcado

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 10.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.010 [s]

Descripción: Ajusta el retardo para la señalización "motor volcado" (BO: r2198.7).

Dependencia: Ver también: r2198

p2181[0...n] Vigilancia de carga Reacción / Vig.carga Reacción

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 6	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la reacción en la evaluación de la vigilancia de carga.

Valor:
- 0: Vigilancia de carga desconectada
- 1: A07920 con par/velocidad muy bajo
- 2: A07921con par/velocidad muy alto
- 3: A07922 con par/velocidad fuera de tolerancia
- 4: F07923 con par/velocidad muy bajo
- 5: F07924 con par/velocidad muy alto
- 6: F07925 con par/velocidad fuera de tolerancia

Dependencia: Ver también: p2182, p2183, p2184, p2185, p2186, p2187, p2188, p2189, p2190, p2192, r2198
Ver también: A07920, A07921, A07922, F07923, F07924, F07925

Nota: Puede ajustarse la reacción a los fallos F07923 ... F07925. F07926 sólo se evalúa cuando p2181 no es cero.

p2182[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 1 / n_umbral 1

SERVO (Av. avanz, Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.05 [m/min]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad-par para la vigilancia de carga.
La curva envolvente (superior e inferior) se define en base a 3 umbrales de velocidad como sigue:
p2182 (n_umbral 1) --> p2185 (M_umbral 1 sup), p2186 (M_umbral 1 inf)
p2183 (n_umbral 2) --> p2187 (M_umbral 2 sup), p2188 (M_umbral 2 inf)
p2184 (n_umbral 3) --> p2189 (M_umbral 3 sup), p2190 (M_umbral 3 inf)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Es aplicable: p2182 < p2183 < p2184
Ver también: p2183, p2184, p2185, p2186
Ver también: A07926

p2182[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 1 / n_umbral 1

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 150.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad-par para la vigilancia de carga.
La curva envolvente (superior e inferior) se define en base a 3 umbrales de velocidad como sigue:
p2182 (n_umbral 1) --> p2185 (M_umbral 1 sup), p2186 (M_umbral 1 inf)
p2183 (n_umbral 2) --> p2187 (M_umbral 2 sup), p2188 (M_umbral 2 inf)
p2184 (n_umbral 3) --> p2189 (M_umbral 3 sup), p2190 (M_umbral 3 inf)

Dependencia: Es aplicable: p2182 < p2183 < p2184
Ver también: p2183, p2184, p2185, p2186
Ver también: A07926

p2183[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 2 / n_umbral 2

SERVO (Av. avanz, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.05 [m/min]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad-par para la vigilancia de carga.
La curva envolvente (superior e inferior) se define en base a 3 umbrales de velocidad como sigue:
p2182 (n_umbral 1) --> p2185 (M_umbral 1 sup), p2186 (M_umbral 1 inf)
p2183 (n_umbral 2) --> p2187 (M_umbral 2 sup), p2188 (M_umbral 2 inf)
p2184 (n_umbral 3) --> p2189 (M_umbral 3 sup), p2190 (M_umbral 3 inf)

Dependencia: Es aplicable: p2182 < p2183 < p2184
Ver también: p2182, p2184, p2187, p2188
Ver también: A07926

p2183[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 2 / n_umbral 2

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 900.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad-par para la vigilancia de carga.
La curva envolvente (superior e inferior) se define en base a 3 umbrales de velocidad como sigue:
p2182 (n_umbral 1) --> p2185 (M_umbral 1 sup), p2186 (M_umbral 1 inf)
p2183 (n_umbral 2) --> p2187 (M_umbral 2 sup), p2188 (M_umbral 2 inf)
p2184 (n_umbral 3) --> p2189 (M_umbral 3 sup), p2190 (M_umbral 3 inf)

Dependencia: Es aplicable: p2182 < p2183 < p2184
Ver también: p2182, p2184, p2187, p2188
Ver también: A07926

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2184[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 3 / n_umbral 3

SERVO (Av. avanz, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.05 [m/min]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad-par para la vigilancia de carga.
La curva envolvente (superior e inferior) se define en base a 3 umbrales de velocidad como sigue:
p2182 (n_umbral 1) --> p2185 (M_umbral 1 sup), p2186 (M_umbral 1 inf)
p2183 (n_umbral 2) --> p2187 (M_umbral 2 sup), p2188 (M_umbral 2 inf)
p2184 (n_umbral 3) --> p2189 (M_umbral 3 sup), p2190 (M_umbral 3 inf)

Dependencia: Es aplicable: p2182 < p2183 < p2184
Ver también: p2182, p2183, p2189, p2190
Ver también: A07926

p2184[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 3 / n_umbral 3

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 1500.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad-par para la vigilancia de carga.
La curva envolvente (superior e inferior) se define en base a 3 umbrales de velocidad como sigue:
p2182 (n_umbral 1) --> p2185 (M_umbral 1 sup), p2186 (M_umbral 1 inf)
p2183 (n_umbral 2) --> p2187 (M_umbral 2 sup), p2188 (M_umbral 2 inf)
p2184 (n_umbral 3) --> p2189 (M_umbral 3 sup), p2190 (M_umbral 3 inf)

Dependencia: Es aplicable: p2182 < p2183 < p2184
Ver también: p2182, p2183, p2189, p2190
Ver también: A07926

p2185[0...n] Vigilancia de carga Umbral de fuerza 1 superior / M_umbral 1 sup

SERVO (Av. avanz, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [N]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2185 > p2186
Ver también: p2182, p2186
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente superior es definida por p2185, p2187 y p2189.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2185[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 1 superior / M_umbral 1 sup

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 10000000.00 [Nm]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2185 > p2186
Ver también: p2182, p2186
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente superior es definida por p2185, p2187 y p2189.

p2186[0...n] Vigilancia de carga Umbral de fuerza 1 inferior / M_umbral 1 inf

SERVO (Av. avanz, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2186 < p2185
Ver también: p2182, p2185
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente inferior es definida por p2186, p2188 y p2190.

p2186[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 1 inferior / M_umbral 1 inf

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2186 < p2185
Ver también: p2182, p2185
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente inferior es definida por p2186, p2188 y p2190.

p2187[0...n] Vigilancia de carga Umbral de fuerza 2 superior / M_umbral 2 sup

SERVO (Av. avanz, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [N]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2187 > p2188
Ver también: p2183, p2188
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente superior es definida por p2185, p2187 y p2189.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2187[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 2 superior / M_umbral 2 sup

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 10000000.00 [Nm]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2187 > p2188
Ver también: p2183, p2188
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente superior es definida por p2185, p2187 y p2189.

p2188[0...n] Vigilancia de carga Umbral de fuerza 2 inferior / M_umbral 2 inf

SERVO (Av. avanz, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2188 < p2187
Ver también: p2183, p2187
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente inferior es definida por p2186, p2188 y p2190.

p2188[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 2 inferior / M_umbral 2 inf

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2188 < p2187
Ver también: p2183, p2187
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente inferior es definida por p2186, p2188 y p2190.

p2189[0...n] Vigilancia de carga Umbral de fuerza 3 superior / M_umbral 3 sup

SERVO (Av. avanz, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [N]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2189 > p2190
Ver también: p2184, p2190
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente superior es definida por p2185, p2187 y p2189.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2189[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 3 superior / M_umbral 3 sup

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 10000000.00 [Nm]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2189 > p2190
Ver también: p2184, p2190
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente superior es definida por p2185, p2187 y p2189.

p2190[0...n] Vigilancia de carga Umbral de fuerza 3 inferior / M_umbral 3 inf

SERVO (Av. avanz, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2190 < p2189
Ver también: p2184, p2189
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente inferior es definida por p2186, p2188 y p2190.

p2190[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 3 inferior / M_umbral 3 inf

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Nm]	**Máx.** 20000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta la envolvente de curvas velocidad de giro-par/velocidad lineal-fuerza para la vigilancia de carga.

Dependencia: es aplicable: p2190 < p2189
Ver también: p2184, p2189
Ver también: A07926

Nota: La curva envolvente inferior es definida por p2186, p2188 y p2190.

p2192[0...n] Vigilancia de carga Retardo / Vig. carga t_ret

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [s]	**Máx.** 65.00 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.00 [s]

Descripción: Ajusta el retardo para la evaluación de la vigilancia de carga.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2194[0...n] Umbral de par 2 / M_umbral 2

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 90.00 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de par para el aviso "Aprovechamiento de par < umbral de par 2" (BO: r2199.11).

El aviso "Consigna de par < p2174" (BO: r2198.10) y "Aprovechamiento de par < p2194" (BO: r2199.11) sólo se evalúa después de que haya concluido el arranque y haya transcurrido la temporización de retardo.

Dependencia: Ver también: r0033, p2195, r2199

p2194[0...n] Umbral de fuerza 2 / F_umbral 2

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 90.00 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de fuerza para el aviso "Aprovechamiento de fuerza < umbral de fuerza 2" (BO: r2199.11).

La señalización "Consigna de fuerza < p2174" (BO: r2198.10) y "Aprovechamiento de fuerza < p2194" (BO: r2199.11) sólo se evalúa después de que haya concluido el arranque y haya transcurrido la temporización de retardo.

Dependencia: Ver también: r0033, p2195, r2199

p2195[0...n] Aprovechamiento de par Retardo de desconexión / Aprovech_M t_des

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 1000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 800.0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de desconexión para la señal negada "aceleración terminada".

El aviso "Consigna de par < p2174" (BO: r2198.10) y "Aprovechamiento de par < p2194" (BO: r2199.11) sólo se evalúa después de que haya concluido el arranque y haya transcurrido la temporización de retardo.

Dependencia: Ver también: p2174, p2194

p2195[0...n] Aprovechamiento de fuerza Retardo de desconexión / Aprovech_F t_des

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8012
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 1000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 800.0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de desconexión para la señal negada "aceleración terminada".

La señalización "Consigna de fuerza < p2174" (BO: r2198.10) y "Aprovechamiento de fuerza < p2194" (BO: r2199.11) sólo se evalúa después de que haya concluido el arranque y haya transcurrido la temporización de retardo.

Dependencia: Ver también: p2174, p2194

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2196[0...n] Aprovechamiento de par Escala / Aprov_M Escala

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 3), U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta el factor de escala para el aprovechamiento de par (r0033).

r2197.1...13 CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 1 / ZSW Vigilanc 1

SERVO, VECTOR

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1530, 2534
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la primera palabra de estado para vigilancias.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01				-
02				-
03	n_real >= 0	Sí	No	8011
06	|n_real| > n_máx	Sí	No	8010
07	Desv. velocidad consigna-real en tolerancia t_des	Sí	No	8011
13	|n_real| > n_máx error	Sí	No	-

Nota: Rel. a 01, 02:
El valor umbral se ajusta en p2155 y la histéresis, en p2140.
Rel. a bit 03:
La histéresis se ajusta en p2150.
Rel. a bit 06:
La histéresis se ajusta en p2162.
Rel. a bit 07:
El valor umbral se ajusta en p2163 y la histéresis, en p2164.

r2197.1...13 CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 1 / ZSW Vigilanc 1

SERVO (Lin)

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1530, 2534
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la primera palabra de estado para vigilancias.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01				-
02				-
03	v_real >= 0	Sí	No	8011
06	|v_real| > v_máx	Sí	No	8010
07	Desviación velocidad lineal consigna-real en tolerancia t_Des	Sí	No	8011
13	|n_real| > n_máx error	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a 01, 02:
El valor umbral se ajusta en p2155 y la histéresis, en p2140.
Rel. a bit 03:
La histéresis se ajusta en p2150.
Rel. a bit 06:
La histéresis se ajusta en p2162.
Rel. a bit 07:
El valor umbral se ajusta en p2163 y la histéresis, en p2164.

r2198.4...12 CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 2 / ZSW Vigilancia 2

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2536
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la segunda palabra de estado para vigilancias.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
04	|n_cons| < p2161	Sí	No	8010
05	n_cons > 0	Sí	No	8010
06	Motor bloqueado	Sí	No	8012
10	|M_cons| < Umbral de par 1	Sí	No	8012
11	La vigilancia de carga señaliza alarma	Sí	No	8013
12	La vigilancia de carga señaliza fallo	Sí	No	8013

Nota: Rel. a bit 10:
El umbral de par 1 se ajusta en p2174.
Rel. a bit 12:
Cuando desaparece la causa del fallo, este bit se resetea aunque el propio fallo persista.

r2198.4...12 CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 2 / ZSW Vigilancia 2

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2536
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la segunda palabra de estado para vigilancias.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
04	|v_cons| < p2161	Sí	No	8010
05	v_cons > 0	Sí	No	8010
06	Motor bloqueado	Sí	No	8012
10	Consigna de fuerza < umbral de fuerza 1	Sí	No	8012
11	La vigilancia de carga señaliza alarma	Sí	No	8013
12	La vigilancia de carga señaliza fallo	Sí	No	8013

Nota: Rel. a bit 10:
El umbral de fuerza 1 se ajusta en p2174.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2198.4...12 CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 2 / ZSW Vigilancia 2

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1530, 2536
Grupo Parám.: Mensajes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la segunda palabra de estado para vigilancias.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
04	|n_cons| < p2161	Sí	No	8010
05	n_cons > 0	Sí	No	8010
06	Motor bloqueado	Sí	No	8012
07	Motor volcado	Sí	No	8012
10	|M_cons| < Umbral de par 1	Sí	No	8012
11	La vigilancia de carga señaliza alarma	Sí	No	8013
12	La vigilancia de carga señaliza fallo	Sí	No	8013

Nota: Rel. a bit 10:
El umbral de par 1 se ajusta en p2174.
Rel. a bit 12:
Cuando desaparece la causa del fallo, este bit se resetea aunque el propio fallo persista.

r2199.0...11 CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 3 / ZSW Vigilanc 3

SERVO

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1530, 2537
Grupo Parám.: Mensajes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la tercera palabra de estado para vigilancias.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	|n_real| < umbral velocidad 3	Sí	No	8010
01	Al comparar, valor f o n alcanzado/superado	Sí	No	8010
04	Desv. velocidad consigna-real en toleran-cia t_con	Sí	No	8010
05	Aceleración/deceleración terminada	Sí	No	8010
06	Intensidad inferior a umbral de cero	Sí	No	-
11	Aprovechamiento de par < umbral de par 2	Sí	No	8012

Nota: Rel. a bit 00:
El umbral de velocidad 3 se ajusta en p2161.
Rel. a bit 01:
El valor de comparación se ajusta en p2141. Se recomienda ajustar la histéresis (p2142) menor que p2141 para la anulación del bit. De lo contrario el bit no se resetea nunca.
Rel. a bit 11:
El umbral de par 2 se ajusta en p2194.

r2199.0...11 CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 3 / ZSW Vigilanc 3

SERVO (Lin)

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1530, 2537
Grupo Parám.: Mensajes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la tercera palabra de estado para vigilancias.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	|v_real| < umbral velocidad lineal 3	Sí	No	8010
01	Al comparar, valor f o v alcanzado/superado	Sí	No	8010
04	Desv. velocidad lineal consigna-real en tolerancia t_Con	Sí	No	8010
05	Aceleración/deceleración terminada	Sí	No	8010
06	Intensidad inferior a umbral de cero	Sí	No	-
11	Aprovechamiento de fuerza < umbral de fuerza 2	Sí	No	8012

Nota:

Rel. a bit 00:

El umbral de velocidad lineal 3 se ajusta en p2161.

Rel. a bit 01:

El valor de comparación se ajusta en p2141.

Rel. a bit 11:

El umbral de fuerza 2 se ajusta en p2194.

r2199.0...12 CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 3 / ZSW Vigilanc 3

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1530, 2537, 8018
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:

Visualiza la tercera palabra de estado para vigilancias.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	|n_real| < umbral velocidad 3	Sí	No	8010
01	Al comparar, valor f o n alcanzado/superado	Sí	No	8010
04	Desv. velocidad consigna-real en tolerancia t_con	Sí	No	8010
05	Aceleración/deceleración terminada	Sí	No	8010
06	Intensidad inferior a umbral de cero	Sí	No	-
07	Desviación de velocidad modelo/externo en tolerancia	Sí	No	8012
11	Aprovechamiento de par < umbral de par 2	Sí	No	8012
12	Intensidad de excitación fuera de tolerancia	Sí	No	8018

Nota:

Rel. a bit 00:

El umbral de velocidad 3 se ajusta en p2161.

Rel. a bit 01:

El valor de comparación se ajusta en p2141. Se recomienda ajustar la histéresis (p2142) menor que p2141 para la anulación del bit. De lo contrario el bit no se resetea nunca.

Rel. a bit 11:

El umbral de par 2 se ajusta en p2194.

p2200[0...n] BI: Regulador tecnológico Habilitación / R_tec Habilitac

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción:

Ajusta la fuente de señal para conectar / desconectar el regulador tecnológico.

Con señal 1 se conecta el regulador tecnológico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2201[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 1 / Reg_tec V fijo 1

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 10.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 1 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2202[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 2 / Reg_tec V fijo 2

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 20.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 2 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2203[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 3 / Reg_tec V fijo 3

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 30.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 3 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2204[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 4 / Reg_tec V fijo 4

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 40.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 4 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2205[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 5 / Reg_tec V fijo 5

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 50.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 5 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2206[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 6 / Reg_tec V fijo 6

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 60.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 6 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2207[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 7 / Reg_tec V fijo 7

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 70.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 7 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2208[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 8 / Reg_tec V fijo 8

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 80.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 8 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2209[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 9 / Reg_tec V fijo 9

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 90.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 9 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2210[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 10 / Reg_tec V fijo 10

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 10 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2211[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 11 / Reg_tec V fijo 11

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 110.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 11 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2212[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 12 / Reg_tec V fijo 12

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 120.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 12 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2213[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 13 / Reg_tec V fijo 13

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 130.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 13 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2214[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 14 / Reg_tec V fijo 14

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 140.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 14 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2215[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 15 / Reg_tec V fijo 15

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 150.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor prefijado 15 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

p2216[0...n] Regulador tecnológico Método de selección del valor fijo / Reg_tec sel val_fi

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1	**Máx.** 2	**Ajuste de fábrica** 2

Descripción: Selecciona el método con el que se pueden elegir los valores de consigna fijos.

Valor:
1: Valor fijo selección directa
2: Valor fijo selección binaria

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2220[0...n] BI: Regulador tecnológico Selección consigna de velocidad fija bit 0 / R_tec Sel. Bit 0

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna prefijada del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2221, p2222, p2223

p2221[0...n] BI: Regulador tecnológico Selección consigna de velocidad fija bit 1 / R_tec Sel. Bit 1

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna prefijada del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2222, p2223

p2222[0...n] BI: Regulador tecnológico Selección consigna de velocidad fija bit 2 / R_tec Sel. Bit 2

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna prefijada del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2223

p2223[0...n] BI: Regulador tecnológico Selección consigna de velocidad fija bit 3 / R_tec Sel. Bit 3

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para seleccionar la consigna prefijada del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2220, p2221, p2222

r2224 CO: Regulador tecnológico Valor fijo activo / Reg_tec Vfijo act

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la consigna prefijada del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: r2229

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2225.0 CO/BO: Regulador tecnológico Selección de valor fijo Palabra de estado / R_tec Val fijo ZSW

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para la selección del valor fijo del regulador tecnológico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Regulador tecnológico Valor fijo elegido	Sí	No	7950, 7951

r2229 Regulador tecnológico Número actual / R_tec Nº act

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7950
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de la consigna prefijada del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: r2224

p2230[0...n] Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Configuración / R_tec Config PMot

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0100 bin

Descripción: Ajusta la configuración del potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Memorización activa	Sí	No	-
02	Redondeo inicial activo	Sí	No	-
03	Memorización no volátil activa con p2230.0 = 1	Sí	No	-
04	Generador de rampa siempre activo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r2231, p2240

Atención: Para poder guardar de forma no volátil el valor de consigna debe cumplirse lo siguiente:
- Firmware V2.3 o superior.
- Control Unit 320 (CU320) con versión de hardware C o superior (módulo con NVRAM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00:

0: No se salva el valor de consigna para el potenciómetro motorizado; lo especifica p2240 tras CON

1: Se salva el valor de consigna para el potenciómetro motorizado; lo especifica r2231 tras CON Para memorización no volátil, ajustar bit 03 = 1

Rel. a bit 02:

0: Sin redondeo inicial.

1: Sin redondeo inicial.

Se supera el tiempo de aceleración o deceleración correspondiente. El redondeo inicial permite dosificar mejor pequeños cambios (reacción progresiva a pulsaciones de teclas). La sobreaceleración para el redondeo inicial es independiente del tiempo de aceleración y sólo depende del valor máximo ajustado (p2237).

Se calcula como sigue:

r = 0.0001 x máx(p2237, |p2238|) [%] / 0,13^2 [s^2]

La sobreaceleración actúa hasta alcanzar la aceleración máxima (a_máx = p2237 [%] / p2247 [s]) o a_máx = p2238 [%] / p2248 [s]), y desde allí se continúa linealmente con aceleración constante. Cuanto mayor es la aceleración máxima (cuanto menor es p2247), más se prolonga el tiempo de aceleración respecto al ajustado.

Rel. a bit 03:

0: Memorización no volátil desactivada.

1: La consigna del potenciómetro motorizado se guarda de forma no volátil (con p2230.0 = 1).

Rel. a bit 04:

Si el bit está seteado, el generador de rampa se calcula con independencia de la habilitación de impulsos. En r2250 está siempre el valor de salida actual del potenciómetro motorizado.

r2231 Regulador tecnológico Potenc. motorizado Memoria de consigna / R_tec PMot M

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la memoria de consigna para el potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Con p2230.0 = 1 tras CON se especifica la última consigna especificada.

Dependencia: Ver también: p2230

p2235[0...n] BI: Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Subir consigna / R_tec Subir PMot

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elevar continuamente la consigna en el potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

La modificación de la consigna (CO: r2250) depende del tiempo de aceleración ajustado (p2247) y la duración de la señal aplicada (BI: p2235).

Dependencia: Ver también: p2236

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2236[0...n] BI: Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Bajar consigna / R_tec Bajar PMot

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bajar continuamente la consigna en el potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

La modificación de la consigna (CO: r2250) depende del tiempo de deceleración ajustado (p2248) y la duración de la señal aplicada (BI: p2236).

Dependencia: Ver también: p2235

p2237[0...n] Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Valor máximo / R_tec PMot Máx

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor máximo del potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2238

p2238[0...n] Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Valor mínimo / R_tec PMot Mín

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	-100.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor mínimo del potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2237

p2240[0...n] Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Valor de partida / R_tec Start PMot

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el valor inicial del potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Con p2230.0 = 0 esta consigna se especifica tras CON.

Dependencia: Ver también: p2230

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2245 CO: Regulador tecnológico Potenc. motorizado consigna antes de GdR / R_tec Mop a GdR

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna activa antes del generador de rampa interno del potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: r2250

p2247[0...n] Regulador tecnológico Potenc. motorizado Tiempo de aceleración / R_tec PMot t_aclr

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [s]	**Máx.** 1000.0 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración para el generador de rampa interno en el potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2248

Nota: El tiempo está referido al 100 %.
Si está activado el redondeo inicial (p2230.2 = 1) se prolonga correspondientemente el tiempo de aceleración.

p2248[0...n] Regulador tecnológico Potenc. motorizado Tiempo de deceleración / R_tec PMot t_decl

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [s]	**Máx.** 1000.0 [s]	**Ajuste de fábrica** 10.0 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de deceleración para el generador de rampa interno en el potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2247

Nota: El tiempo está referido al 100 %.
Si está activado el redondeo inicial (p2230.2 = 1) se prolonga correspondientemente el tiempo de deceleración.

r2250 CO: Regulador tecnológico Potenc. motorizado consigna tras de GdR / R_tec Mop t GdR

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7954
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna activa tras el generador de rampa interno del potenciómetro motorizado del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: r2245

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2252 Regulador tecnológico Configuración / Conf reg tecn

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0111 bin

Descripción: Ajusta la configuración del regulador tecnológico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Rampa aceleración/deceleración independiente signo de consigna	Sí	No	-
01	Integrador independiente de Kp	Sí	No	-
02	Señal de salida sin rampa activa	Sí	No	-
03	Limitación de valor real	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p2257, p2258, p2280, p2285

Nota: Rel. a bit 00 = 0:

La rampa de deceleración (p2258) conmuta a rampa de aceleración (p2257) si cambia el signo de la señal de salida r2260. Si se invierte el signo, se mantiene en cero la señal de salida del ciclo de cálculo.

Rel. a bit 00 = 1:

Con pendiente positiva de r2260 está activa la rampa de aceleración (p2257); con pendiente negativa, la rampa de deceleración (p2258). El tiempo de rampa es independiente del signo de r2260.

Rel. a bit 01 = 0:

El periodo de integración del regulador PID se valora con la ganancia Kp (p2280) (p2285 = tiempo de acción integral).

Rel. a bit 01 = 1:

El periodo de integración del regulador PID es independiente de la ganancia (p2285 = periodo de integración) si p2280 > 0.

Rel. a bit 02 = 0:

Si se desactiva el regulador PID con p2200, la señal de salida r2294 se pone a cero a través de la rampa de deceleración p2293.

Rel. a bit 02 = 1:

Si se desactiva el regulador PID mediante p2200, la señal de salida r2294 se pone directamente a cero.

Rel. a bit 03 = 0:

Los valores reales no se limitan mediante p2267 y p2268.

Rel. a bit 03 = 1:

Los valores reales se limitan mediante p2267 y p2268.

p2253[0...n] CI: Regulador tecnológico Consigna 1 / R_tec Consig. 1

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consiga 1 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2254, p2255

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2254[0...n] CI: Regulador tecnológico Consigna 2 / R_tec Consig. 2

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consiga 2 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2253, p2256

p2255 Regulador tecnológico Consigna 1 Escalado / R_tec cons1 esc

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el escalado para la consiga 1 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2253

p2256 Regulador tecnológico Consigna 2 Escalado / R_tec cons2 esc

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el escalado para la consiga 2 del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2254

p2257 Regulador tecnológico Tiempo de aceleración / R_tec t-acel

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [s]	**Máx.** 650.00 [s]	**Ajuste de fábrica** 1.00 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2252, p2258

Nota: El tiempo de aceleración está referido al 100 %.

p2258 Regulador tecnológico Tiempo de deceleración / R_tec t-decel

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [s]	**Máx.** 650.00 [s]	**Ajuste de fábrica** 1.00 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de deceleración del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2252, p2257

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El tiempo de deceleración está referido al 100 %.

r2260 CO: Regulador tecnológico Consigna tras generador de rampa / R_tec cons t GdR

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna tras el generador de rampa del regulador tecnológico..

p2261 Regulador tecnológico Filtro de consigna Constante de tiempo / R_tec cons T

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 60.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtro de consigna (PT1) del regulador tecnológico.

r2262 CO: Regulador tecnológico Consigna tras filtro / R_tec n cons filt

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la consigna filtrada tras el filtro de valor de consigna (PT1) del regulador tecnológico.

p2263 Regulador tecnológico Tipo / R_tec Tipo

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta el tipo de regulador tecnológico.

Valor:
0: Componente D en señal valor real
1: Componente D en señal error

p2264[0...n] CI: Regulador tecnológico Valor real / R_tec Vreal

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor real del regulador tecnológico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2265 Regulador tecnológico Filtro de valor real Constante de tiempo / R_tec real T

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 60.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtro de valor real (PT1) del regulador tecnológico.

r2266 CO: Regulador tecnológico Valor real tras filtro / R_tec n real filt

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el valor real filtrado tras el filtro (PT1) del regulador tecnológico.

p2267 Regulador tecnológico Límite superior Valor real / R_tec Lím_sp Vreal

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 200.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite superior para la señal de valor real del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2264, p2265, p2271
Ver también: F07426

Atención: Si el valor real rebasa por exceso este límite superior, se activa el fallo F07426.

Nota: Limitación efectiva únicamente con p2252 bit 3 = 1.

p2268 Regulador tecnológico Límite inferior Valor real / R_tec Lím_in Vreal

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -200.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** -200.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite inferior para la señal de valor real del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2264, p2265, p2271
Ver también: F07426

Atención: Si el valor real rebasa por defecto este límite inferior, se activa el fallo F07426.

Nota: Limitación efectiva únicamente con p2252 bit 3 = 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2269 Regulador tecnológico Ganancia valor real / R_tec Gan Vreal

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 500.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Factor de escala para el valor real del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2264, p2265, p2267, p2268, p2271

Nota: Con el 100% no se modifica el valor real.

p2270 Regulador tecnológico Valor real Función / Reg_tec Vreal Func

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 3	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajuste para aplicar una función aritmética para la señal de valor real del regulador tecnológico.

Valor:
0: Sin función
1: Función de raíz (raíz de x)
2: Función cuadrado (x * x)
3: Función cúbica (x * x * x)

Dependencia: Ver también: p2264, p2265, p2267, p2268, p2269, p2271

p2271 Regulador tecnológico Valor real Inversión (tipo de sensor) / R_tec Vreal Inv

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la inversión de la señal del valor real del regulador tecnológico.
La inversión depende del tipo de sensor para la señal de valor real.

Valor:
0: Sin inversión
1: Inversión de señal de valor real

Precaución: Por una selección errónea de la inversión del valor real, la regulación mediante el regulador tecnológico puede desestabilizarse y presentar rebases transitorios (sobreoscilaciones).

Nota: El ajuste correcto se puede determinar de la siguiente manera:
- Bloquear el regulador tecnológico (p2200 = 0).
- Aumentar la velocidad de giro del motor y medir simultáneamente la señal de valor real del regulador tecnológico.
--> Si el valor real aumenta al aumentar la velocidad del motor, debe ajustarse p2271 = 0 (sin inversión).
--> Si el valor real disminuye al aumentar la velocidad del motor, se debe ajustar p2271 = 1 (inversión de señal de valor real).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2272 CO: Regulador tecnológico Valor real escalado / R_tec Vreal escal

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la señal del valor real escalado del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2264, p2265, r2266, p2267, p2268, p2269, p2270, p2271

r2273 CO: Regulador tecnológico Error / R_tec error

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** 9_1	**Selección de unidad:** p0595
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el error de regulación (diferencia entre valor de consigna y real) del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2263

p2274 Regulador tecnológico Diferenciación Constante de tiempo / Reg tecn Dif T

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 60.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para la diferenciación (acción D) del regulador tecnológico.

Nota: p2274 = 0: La diferenciación está desconectada.

p2280 Regulador tecnológico Ganancia proporcional / R_tec Kp

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000	**Máx.** 1000.000	**Ajuste de fábrica** 1.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional (acción P) del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2252

Nota: p2280 = 0: La ganancia proporcional está desconectada.

p2285 Regulador tecnológico Tiempo acción integral / R_tec Tn

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 60.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral (acción I) del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2252

Nota: p2285 = 0: El tiempo de acción integral está desconectado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2286[0...n] BI: Regulador tecnológico Parar el integrador / Stop integ reg_tec

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para detener el integrador en el regulador de velocidad.

p2289[0...n] CI: Regulador tecnológico Señal control anticipativo / R_tec ContAntic

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente para la señal de control anticipativo del regulador tecnológico.

p2291 CO: Regulador tecnológico Limitación máxima / R_tec lim_máx

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la limitación máxima del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2292

Precaución: La limitación del máximo debe ser siempre mayor que el límite del mínimo (p2291 > p2292).

p2292 CO: Regulador tecnológico Limitación mínima / R_tec lim_mín

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la limitación mínima del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2291

Precaución: La limitación del máximo debe ser siempre mayor que el límite del mínimo (p2291 > p2292).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2293 Regulador tecnológico Tiempo de aceleración/deceleración / R_tec Acel/decel

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [s]	**Máx.** 100.00 [s]	**Ajuste de fábrica** 1.00 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración y deceleración para la señal de salida del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2291, p2292

Nota: Este tiempo está referido al límite máximo o mínimo ajustado (p2291, p2292).

r2294 CO: Regulador tecnológico Señal de salida / R_tec Señal_sal

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la señal de salida del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2295

p2295 CO: Regulador tecnológico Salida Escalado / R_tec Escala sal

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -100.00 [%]	**Máx.** 100.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el escalado de la señal de salida del regulador tecnológico.

p2296[0...n] CI: Regulador tecnológico Salida Escalado / R_tec Escala sal

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 2295[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de escalado del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2295

p2297[0...n] CI: Regulador tecnológico Limitación máxima Fuente de señal / Reg_tec Li_max F_s

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 2291[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite máximo del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2291

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2298[0...n] CI: Regulador tecnológico Limitación mínima Fuente de señal / Reg_tec Li_min F_s

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
	Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	2292[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el límite mínimo del regulador tecnológico.

Dependencia: Ver también: p2292

p2299[0...n] CI: Regulador tecnológico Límite de offset / Reg_tec lím offset

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7958
	Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el offset de la limitación de salida del regulador tecnológico.

p2306 Regulador tecnológico Señal de error Inversión / Reg_tec Inv error

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajusta la inversión de la señal de error del regulador tecnológico.

El ajuste depende del tipo de lazo de regulación.

Valor:
0: Sin inversión
1: Inversión

Precaución: Por una selección errónea de la inversión del valor real, la regulación mediante el regulador tecnológico puede desestabilizarse y presentar rebases transitorios (sobreoscilaciones).

Nota: El ajuste correcto se puede determinar de la siguiente manera:

- Bloquear el regulador tecnológico (p2200 = 0).
- Aumentar la velocidad de giro del motor y medir simultáneamente la señal de valor real (del regulador tecnológico).
- Si el valor real aumenta al aumentar la velocidad de giro del motor, deberá desconectarse la inversión.
- Si el valor real disminuye al aumentar la velocidad del motor, deberá activarse la inversión.

Rel. al valor = 0:

El accionamiento disminuye la velocidad de salida al aumentar el valor real (p. ej. para termoventilador, bomba de entrada, compresor).

Rel. al valor = 1:

El accionamiento aumenta la velocidad de salida al aumentar el valor real (p. ej. para ventilador de refrigeración, bomba de salida).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2349.0...11 CO/BO: Regulador tecnológico Palabra de estado / Reg_tec Estado

SERVO (R_tecn), VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7958
Grupo Parám.: Tecnología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del regulador tecnológico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Regulador tecnológico desactivado	Sí	No	-
01	Regulador tecnológico limitado	Sí	No	-
02	Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado limitado máx	Sí	No	-
03	Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado limitado mín	Sí	No	-
08	Regulador tecnológico Valor real al mínimo	Sí	No	-
09	Regulador tecnológico Valor real al máximo	Sí	No	-
10	Regulador tecnológico Salida al mínimo	Sí	No	-
11	Regulador tecnológico Salida al máximo	Sí	No	-

p2369 BI: Arranque secuencial Palabra de mando / Arranque sec. STW

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir la función "Staging" (arranque por etapas o secuencial).

Si selecciona la función se desactiva la vigilancia de los interruptores de la función "Bypass". Esto permite conectar la etapa de potencia a otros motores, vía un automatismo externo, sin que responda la vigilancia de interruptores.

p2502[0...n] RP Asignación de encóder / Asig encóder

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: C2(25)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	1

Descripción: Ajusta el encóder asignado.

Con el encóder asignado se realiza el acondicionamiento de valores reales y la regulación de posición.

Valor:
0: Sin encóder
1: Encóder 1
2: Encóder 2
3: Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0187, p0188, p0189

Atención: Si está ajustado p2502 = 0 (sin encóder) no es posible regulación de posición. Este ajuste sólo tiene sentido para activar regulación de velocidad sin encóder en calidad de remedio (p. ej. si está averiado el encóder del motor).

Nota: El encóder asignado (p2502 = 1, 2, 3) debe tener asignado un bloque de datos de encóder (p0187, p0188, p0189).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2503[0...n] RP Unidad longitud LU por 10 mm / LU por 10 mm

SERVO (APC, Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** C2(25)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4010
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1 [LU]	**Máx.** 2147483647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 10000 [LU]

Descripción: Ajusta la unidad neutra de longitud LU por 10 mm.

Con ello se establece en la regla de medida una relación entre la magnitud física y la unidad de longitud interna al accionamiento, LU, que es neutra.

Ejemplo:

Regla de medida, 10 mm deben reproducirse en µm (es decir, 1 LU = 1 µm).

--> p2503 = 10000

Nota: En el caso de un eje giratorio con encóder lineal aquí puede definirse la correspondencia con la división de la regla.

p2504[0...n] RP Motor/Carga recorrido del motor / Mot/Carg rec mot

SERVO (APC, Lin, Reg_pos)	**Modificable:** C2(25)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4010, 4704, 4711
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1	**Máx.** 1048576	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta el recorrido del motor para establecer la relación de transmisión entre el eje del motor y el eje de la carga.

Relación de transmisión = Recorrido del motor (p2504) / Recorrido de la carga (p2505)

Dependencia: Ver también: p0432, p0433, p2505

Nota: La relación de transmisión entre los ejes del encóder y del motor se ajusta con p0432 y p0433.

p2504[0...n] RP Motor/Carga Vueltas del motor / Mot/Carg Vuelt mot

SERVO (APC, Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** C2(25)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4010, 4704, 4711
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1	**Máx.** 1048576	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta el número de vueltas del motor para establecer la relación de transmisión entre el eje del motor y el eje de la carga.

Relación de transmisión = Vueltas del motor (p2504) / Vueltas de la carga (p2505)

Dependencia: Ver también: p0432, p0433, p2505

Nota: La relación de transmisión entre los ejes del encóder y del motor se ajusta con p0432 y p0433.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2505[0...n] RP Motor/Carga Vueltas de la carga / Mot/Carg Vuel carg

SERVO (APC, Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: C2(25)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4010, 4704, 4711
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -1048576	**Máx.** 1048576	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta el número de vueltas de la carga para establecer la relación de transmisión entre el eje del motor y el eje de la carga.

Relación de transmisión = Vueltas del motor (p2504) / Vueltas de la carga (p2505)

Dependencia: Ver también: p0432, p0433, p2504

Nota: La relación de transmisión entre los ejes del encóder y del motor se ajusta con p0432 y p0433.

p2506[0...n] RP Unidad longitud LU por recorrido de la carga / LU por rec carg

SERVO (APC, Lin, Reg_pos)

Modificable: C2(25)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1 [LU]	**Máx.** 2147483647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 10000 [LU]

Descripción: Ajusta la unidad neutra de longitud LU por recorrido de la carga.

Con ello se establece con encóder giratorio una relación entre la magnitud física y la unidad de longitud interna al accionamiento, LU, que es neutra.

Ejemplo:

Encóder giratorio, husillo a bolas con 10 mm /vuelta, 10 mm deben reproducirse en µm (es decir, 1 LU = 1 µm).

--> Un recorrido de la carga equivale a 10000 LU

--> p2506 = 10000

Nota: El regulador de posición sólo puede procesar las consignas de posición con ciclo de interpolador (ciclo IPO) sólo en unidades de longitud (LU, Lenght Unit) enteras. Por ello, las consignas de posición que no sean un múltiplo entero de 1 LU por ciclo del IPO sólo pueden implementarse como promedio. Los escalones de consigna de velocidad resultantes con particularmente evidentes en caso de muy alta ganancia de lazo o si está activado el control anticipativo. Aumentando el valor de p2506 se logra oponerse a este efecto.

p2506[0...n] RP Unidad longitud LU por vuelta de la carga / LU vuelta carga

SERVO (APC, Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: C2(25)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1 [LU]	**Máx.** 2147483647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 10000 [LU]

Descripción: Ajusta la unidad neutra de longitud LU por vuelta de la carga.

Con ello se establece con encóder giratorio una relación entre la magnitud física y la unidad de longitud interna al accionamiento, LU, que es neutra.

Ejemplo:

Encóder giratorio, husillo a bolas con 10 mm /vuelta, 10 mm deben reproducirse en µm (es decir, 1 LU = 1 µm).

--> Una vuelta de la carga equivale a 10000 LU

--> p2506 = 10000

Nota: El regulador de posición sólo puede procesar las consignas de posición con ciclo de interpolador (ciclo IPO) sólo en unidades de longitud (LU, Lenght Unit) enteras. Por ello, las consignas de posición que no sean un múltiplo entero de 1 LU por ciclo del IPO sólo pueden implementarse como promedio. Los escalones de consigna de velocidad resultantes con particularmente evidentes en caso de muy alta ganancia de lazo o si está activado el control anticipativo. Aumentando el valor de p2506 se logra oponerse a este efecto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2507[0...n] RP Calibración encóder absoluto Estado / Cal_enc_abs Est

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4010
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	3	1

Descripción: Activa la calibración y visualización del estado de la operación de Ajusta el encóder absoluto.

Valor:
0: Error aparecido durante la calibración
1: Encóder absoluto no calibrado
2: Encóder absoluto no calibrado y calibración lanzada
3: Encóder absoluto calibrado

Dependencia: Ver también: p2525, p2598, p2599

Precaución:

En el encóder absoluto giratorio, durante la calibración se configura simétricamente un margen alrededor de cero que tiene cada vez medio rango del encóder, y dentro del cual se restablece la posición después del proceso de desconexión y conexión. En este margen sólo puede producirse un desbordamiento del encóder.

Tras la calibración debe garantizarse que el margen no se abandona, pues fuera de él ya no existe ninguna relación unívoca entre el valor real del encóder y la mecánica.

Si el punto de referencia (CI: p2598) está en este rango, la posición real se ajusta al punto de referencia durante la calibración. De lo contrario, se cancela la calibración con F07443.

En el caso de un encóder absoluto lineal no se produce ningún desbordamiento. De este modo, después de la calibración, la posición puede restablecerse en todo el margen de desplazamiento después del proceso de conexión y desconexión. El valor de posición real se ajusta al punto de referencia durante la calibración.

Nota: Con p2507 = 2 se lanza la calibración del encóder. El estado se visualiza mediante los otros valores.

Para adoptar de forma permanente el offset de posición calculado (p2525), deberá guardarse de forma no volátil (p0971, p0977).

La calibración sólo se puede iniciar con un encóder absoluto.

p2508[0...3] BI: RP Activar búsqueda de marcas de referencia / Marc_ref activ

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la función "Activar búsqueda de marcas de referencia".

Índice:
[0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0490, p0495, p2502, p2509, r2684

Ver también: A07495

Atención: Si se activa la función "Setear posición real" mientras está activada la función "Búsqueda de marcas de referencia", ésta se desactiva automáticamente.

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2508[0] = r2684.0

La activación de la función a través de una señal 0/1 sólo se realiza si no está activa ninguna función de referenciado (ver r2526.2).

Si se activan simultáneamente "Búsqueda de marcas de referencia" y "Evaluación de detector", no se activa ninguna función o se cancela la función actual.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2509[0...3] BI: RP Activar evaluación de detector / Act ev_palp

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la función "Activar evaluación de detector".
Señal 0/1: Se inicia la función "Activar evaluación de detector".

Índice:
[0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p0488, p0489, p0490, p2502, p2508, p2510, p2511, p2517, p2518
Ver también: A07495

Atención: Si se activa la función "Setear posición real" mientras está activada la función "Evaluación de detector", ésta se desactiva automáticamente.

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2509[0] = r2684.1
La activación de la función a través de una señal 0/1 sólo se realiza si no está activa ninguna función de referenciado (ver r2526.2).
Si se activan simultáneamente "Búsqueda de marcas de referencia" y "Evaluación de detector", no se activa ninguna función o se cancela la función actual.

p2510[0...3] BI: RP Evaluación de detector Selección / Eval_palp Selec

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3615, 4010
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir el detector.
Señal 1 = El detector 2 se activa con BI: p2509 = Flanco 0/1.
Señal 0 = El detector 1 se activa con BI: p2509 = Flanco 0/1.

Índice:
[0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, p2509, p2511

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2509[0] = r2684.1
El detector se selecciona con la transición 0/1 en r2684.1 (Referenciado al vuelo activo).

p2511[0...3] BI: RP Evaluación de detector Flanco / Eval_palp Flanco

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3615, 4010
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la evaluación del flanco del detector.
Señal 1 = El flanco descendente del detector (p2510) se activa con BI: p2509 = Flanco 0/1.
Señal 0 = El flanco ascendente del detector (p2510) se activa con BI: p2509 = Flanco 0/1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, p2509, p2510

p2512[0...3] BI: RP Acondicion. posición real Activar valor corrector (flanco) / Ac_Vreal Act corr

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modifiable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la función "Acondicionamiento de posición real Activar valor corrector (flanco)".
Señal 0/1 = Se activa el valor corrector aplicado en CI: p2513.

Índice: [0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, p2513, r2684

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2512[0] = r2684.7

p2513[0...3] CI: RP Acondicionamiento de posición real Valor corrector / Ac_Vreal Act corr

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modifiable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor corrector para el acondicionamiento de posición real.

Índice: [0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, p2512, r2521, r2685

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: CI: p2513[0] = r2685
Si BI: p2512[0] = Señal 0/1, la posición real (CO: r2521[0]) se corrige tomando como base el valor entrado por CI: p2513[0]. Para ello se considera el signo del valor de corrección aplicado.

p2514[0...3] BI: RP Setear posición real Activación / Set s_real Act

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modifiable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar la función "Setear posición real".

Índice: [0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p2502, p2515
Ver también: A07495, A07497

Advertencia: Mientras se setee el valor real no se evalúan los incrementos entrantes procedentes del encóder . ¡En este estado no es posible corregir una eventual diferencia de posición presente!

Atención: Si se activa la función "Setear posición real" mientras está activada la función "Búsqueda de marcas de referencia" o "Evaluación de detector" se desactiva automáticamente la correspondiente función.

Nota: BI: p2514 = señal 1:
La posición real se setea al valor aplicado en CI: p2515. Se señaliza la alarma A07497 "Set posición activado". No se consideran los incrementos del encóder que hayan llegado entre tanto.
BI: p2514 = señal 1/0:
Se activa el acondicionamiento de posición real y éste se base en el valor de seteo.

p2515[0...3] CI: RP Setear posición real Valor de seteo / Set s_real Vset

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de seteo de la función "Setear posición real".

Índice: [0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, p2514

p2516[0...3] CI: RP Offset de posición / Offs posic

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el offset de posición.

Índice: [0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, r2667

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: CI: p2516[0] = r2667

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2517[0...2] RP Detector directo 1 / Det directo 1

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	18	0

Descripción:

Ajusta los bornes de entrada para el detector directo 1.

El detector directo puede parametrizarse como detector no cíclico (valor = 1 ... 8) o cíclico (valor = 11 ... 18).

El detector no cíclico mide una vez después de su activación a través de BI:p2509 = señal 0/1 y puede utilizarse con PosS.

El detector cíclico mide cíclicamente después de su activación a través de p2509 = señal 1 y no puede utilizarse con PosS.

Para procesar las señales más rápidamente, el detector directo elude el procedimiento de handshake mediante la palabra de mando y de estado del encóder.

Valor:

0: Ningún detector
1: DI/DO 9 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)
11: DI/DO 9 cíclico
12: DI/DO 10 cíclico
13: DI/DO 11 cíclico
14: DI/DO 13 cíclico
15: DI/DO 14 cíclico
16: DI/DO 15 cíclico
17: DI/DO 8 cíclico
18: DI/DO 12 cíclico

Índice:

[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia:

Ver también: p0490, p0728, p2509, p2510, p2511

Atención:

Para seleccionar los valores:

Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota:

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).

Si se rechaza la modificación del parámetro, debe comprobarse si el borne de entrada ya se está utilizando en p0488, p0489, p0493, p0494, p0495, p0580 o p0680.

La medida directa mediante p2517 tiene prioridad más alta que la medida mediante p0488.

Durante la evaluación directa del detector, el ciclo DP debe ser un múltiplo entero del ciclo del regulador de posición.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2518[0...2] RP Detector directo 2 / Det directo 2

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	18	0

Descripción:

Ajusta los bornes de entrada para el detector directo 2.

El detector directo puede parametrizarse como detector no cíclico (valor = 1 ... 6) o cíclico (valor = 11 ... 16).

El detector no cíclico mide una vez después de su activación a través de BI:p2509 = señal 0/1 y puede utilizarse con PosS.

El detector cíclico mide cíclicamente después de su activación a través de p2509 = señal 1 y no puede utilizarse con PosS.

Para procesar las señales más rápidamente, el detector directo elude el procedimiento de handshake mediante la palabra de mando y de estado del encóder.

Valor:

0: Ningún detector
1: DI/DO 9 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)
11: DI/DO 9 cíclico
12: DI/DO 10 cíclico
13: DI/DO 11 cíclico
14: DI/DO 13 cíclico
15: DI/DO 14 cíclico
16: DI/DO 15 cíclico
17: DI/DO 8 cíclico
18: DI/DO 12 cíclico

Índice:

[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia:

Ver también: p0490, p0728, p2509, p2510, p2511

Atención:

Para seleccionar los valores:

Con CU310, CX32, NX10 y NX15 sólo se pueden seleccionar DI/DO 8, 9, 10, 11 como entradas rápidas (ver Manual de producto).

Nota:

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

El borne debe estar ajustado como entrada (p0728).

Si se rechaza la modificación del parámetro, debe comprobarse si el borne de entrada ya se está utilizando en p0488, p0489, p0493, p0494, p0495, p0580 o p0680.

La medida directa mediante p2518 tiene prioridad más alta que la medida mediante p0489.

Durante la evaluación directa del detector, el ciclo DP debe ser un múltiplo entero del ciclo del regulador de posición.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2519[0...n] RP Acondicionam. pos. real Configuración en conmutación de DDS / s_real Config DDS

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	5	1

Descripción: Ajusta el comportamiento del acondicionamiento de posición real para el regulador de posición en la conmutación de DDS.

Rel. a p2519 = 1:

En los siguientes casos, la posición real no es válida al realizar una conmutación de DDS y el punto de referencia se resetea:

- El DDS efectivo para la regulación de posición se modifica.
- La asignación de encóder cambia (p2502).
- Las condiciones mecánicas cambian (p2503 ... p2506).
- El sentido de giro cambia (p1821).

En encóders absolutos se resetea adicionalmente el estado de calibración (p2507) si permanece seleccionado el mismo encóder absoluto para la regulación de posición pero se han modificado las condiciones mecánicas o el sentido de giro.

En el estado "Servicio" se genera adicionalmente un fallo (F07494).

Atención: Los demás valores de ajuste están previstos para ampliaciones.

Nota: El comportamiento en la conmutación de DDS se realiza a través del valor de p2519 en el juego de datos de destino.

r2520[0...2] CO: RP Acondicionamiento posición real palabra de mando del encóder / Ac_Vreal STW

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando del encóder generada por el acondicionamiento de posición real.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Solicitar función 1	Sí	No	-
01	Solicitar función 2	Sí	No	-
02	Solicitar función 3	Sí	No	-
03	Solicitar función 4	Sí	No	-
04	Solicitar comando bit 0	Sí	No	-
05	Solicitar comando bit 1	Sí	No	-
06	Solicitar comando bit 2	Sí	No	-
07	Modo Medida al vuelo / Búsqueda de marcas de referencias	Cizalla voladora	Marcas de ref.	-
13	Solicitar cíclicamente valor absoluto	Sí	No	-
14	Solicitar encóder estacionado	Sí	No	-
15	Solicitar confirmar fallo de encóder	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0480

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establecen las interconexiones BICO siguientes:

CI: p0480[0] = r2520[0], CI: p0480[1] = r2520[1] y CI: p0480[2] = r2520[2]

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2521[0...3] CO: RP Posición real / s_real

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza la posición real actual calculada por el acondicionamiento de posición real.

Índice:
[0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, r2526

Nota:
r2526.0 = 1 --> La posición real en r2521[0] para la regulación de posición es válida.
r2527.0 = 1 --> La posición real en r2521[1] para el encóder 1 es válida.
r2528.0 = 1 --> La posición real en r2521[2] para el encóder 2 es válida.
r2529.0 = 1 --> La posición real en r2521[3] para el encóder 3 es válida.

r2522[0...3] CO: RP Velocidad real / v_real

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [1000 LU/min]	**Máx.** - [1000 LU/min]	**Ajuste de fábrica** - [1000 LU/min]

Descripción: Visualiza la velocidad real actual calculada por el acondicionamiento de posición real.

Índice:
[0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, r2526

Nota:
r2526.0 = 1 --> La velocidad real en r2522[0] para la regulación de posición es válida.
r2527.0 = 1 --> La velocidad real en r2522[1] para el encóder 1 es válida.
r2528.0 = 1 --> La velocidad real en r2522[2] para el encóder 2 es válida.
r2529.0 = 1 --> La velocidad real en r2522[3] para el encóder 3 es válida.

r2523[0...3] CO: RP Valor medido / Valor medido

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza el valor real encontrado por la función "Búsqueda de marcas de referencia" y "Evaluación de detector"

Índice:
[0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, r2526

Nota:
r2526.2 = 1 --> La medida en r2523[0] para la regulación de posición es válida.
r2527.2 = 1 --> La medida en r2523[1] para el encóder 1 es válida.
r2528.2 = 1 --> La medida en r2523[2] para el encóder 2 es válida.
r2529.2 = 1 --> La medida en r2523[3] para el encóder 3 es válida.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2524 CO: RP LU/mm / LU/mm

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza la unidad de longitud interna LU/mm.

Dependencia: Ver también: p0404

r2524 CO: RP LU/vuelta / LU/vuelta

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza la unidad de longitud interna LU/vuelta del motor.

Dependencia: Ver también: p0404

p2525[0...n] CO: RP Calib encóder Offset / Cal_encod Offset

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 4010
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [LU]	**Máx.** 4294967295 [LU]	**Ajuste de fábrica** 0 [LU]

Descripción: En la calibración del encóder absoluto, el offset de posición es determinado por el accionamiento.

Dependencia: Ver también: p0404

Nota: El offset de posición sólo es importante con encóder absoluto. Dicho valor se determina durante la calibración y no deberá ser modificado por el usuario.

r2526.0...9 CO/BO: RP Palabra de estado / ZSW

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza la palabra de estado del regulador de posición.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Valor real válido	Sí	No	4010, 4015
01	Referenciado activo	Sí	No	4010
02	Valor medido válido	Sí	No	3615, 4010
03	Regulación de posición activa	Sí	No	4015
04	Tope fijo alcanzado	Sí	No	3617, 4025
05	Tope fijo fuera de la banda	Sí	No	3617, 4025
06	Salida de regulador de posición limitada	Sí	No	4015
07	Solicitar modo Seguimiento	Sí	No	-
08	Sujeción activa en desplazamiento a tope fijo	Sí	No	4025
09	Valor definido para la calibración válido	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r2521, r2522, r2523

Nota: Rel. a bit 04:

La señal se ve afectada por p2634.

Rel. a bit 05:

La señal se ve afectada por p2635.

r2527.0...2 CO/BO: RP Medición de valor real Palabra de estado Encóder 1 / Med_Vreal ZSW Enc1

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la detección de la posición real para el encóder 1.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Valor real válido	Sí	No	-
01	Referenciado activo	Sí	No	-
02	Valor medido válido	Sí	No	-

r2528.0...2 CO/BO: RP Medición de valor real Palabra de estado Encóder 2 / Med_Vreal ZSW Enc2

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la detección de posición real para el encóder 2.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Valor real válido	Sí	No	-
01	Referenciado activo	Sí	No	-
02	Valor medido válido	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2529.0...2 CO/BO: RP Medición de valor real Palabra de estado Encóder 3 / Med_Vreal ZSW Enc3

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la detección de la posición real para el encóder 3.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Valor real válido	Sí	No	-
01	Referenciado activo	Sí	No	-
02	Valor medido válido	Sí	No	-

p2530 CI: RP Consigna de posición / cons_s

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015, 4020
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de consigna de posición del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: r2665

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2530 = r2665

p2531 CI: RP Consigna de velocidad / cons_v

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor de consigna de velocidad del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: r2666

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2531 = r2666

p2532 CI: RP Posición real / s_real

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015, 4020, 4025
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2521[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la posición real del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: r2521

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2533[0...n] RP Filtro de consigna de posición Constante de tiempo / s_cons_filt T

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 1000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtro de consigna de posición (PT1).

Nota: Con el filtro se reduce el factor Kv (ganancia del lazo de regulación) efectivo. Esto permite una respuesta más suave a cambios de consigna y mejora la respuesta a perturbaciones.

Aplicaciones:

- Debilitamiento de la dinámica de control anticipativo.
- Limitación de tirones (jerk, sobreaceleración)

p2534[0...n] RP Control anticipativo de velocidad Factor / CtrAnt_v Fac

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015, 4025
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajuste para activar y ponderar el valor de control anticipativo de velocidad.

Valor = 0 % --> El control anticipativo está desactivado.

Dependencia: Ver también: p2535, p2536, r2563

Nota: Si el lazo de regulación del eje está óptimamente ajustado y la constante de tiempo sustitutiva del lazo de regulación de velocidad está exactamente determinada, el factor de control anticipativo tiene el valor 100 %.

p2534[0...n] RP Control anticipativo de velocidad Factor / CtrAnt_n Fac

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015, 4025
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajuste para activar y ponderar el valor de control anticipativo de velocidad.

Valor = 0 % --> El control anticipativo está desactivado.

Dependencia: Ver también: p2535, p2536, r2563

Nota: Si el lazo de regulación del eje está óptimamente ajustado y la constante de tiempo sustitutiva del lazo de regulación de velocidad está exactamente determinada, el factor de control anticipativo tiene el valor 100 %.

p2535[0...n] RP Control anticipativo velocidad Filtro simetría Tiempo muerto / CAnt_v Flt t_mu

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00	**Máx.** 2.00	**Ajuste de fábrica** 0.00

Descripción: Ajusta el tiempo muerto "fraccionario" para emular la respuesta en el tiempo del lazo de regulación de velocidad cerrado.

El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de posición (tiempo muerto = p2535 * p0115[4]).

Dependencia: Ver también: p0115, p2536

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Estando activado el control anticipativo de velocidad (p2534 > 0 %) es aplicable:
Sumándose al tiempo muerto ajustado (p2535) actúan internamente dos ciclos del regulador de posición.
Estando desactivado el control anticipativo de velocidad (p2534 = 0 %) es aplicable:
No actúa ningún tiempo muerto (p2535 e interno).

Nota: Junto con p2536 puede emularse la respuesta en el dominio del tiempo del lazo de regulación de velocidad cerrado.

p2535[0...n] RP Control anticipativo velocidad Filtro simetría Tiempo muerto / CAnt_n Flt t_mu

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	2.00	0.00

Descripción: Ajusta el tiempo muerto "fraccionario" para emular la respuesta en el tiempo del lazo de regulación de velocidad de giro cerrado.
El multiplicador ajustado está referido al ciclo del regulador de posición (tiempo muerto = p2535 * p0115[4]).

Dependencia: Ver también: p0115, p2536

Atención: Estando activado el control anticipativo de velocidad (p2534 > 0 %) es aplicable:
Sumándose al tiempo muerto ajustado (p2535) actúan internamente dos ciclos del regulador de posición.
Estando desactivado el control anticipativo de velocidad (p2534 = 0 %) es aplicable:
No actúa ningún tiempo muerto (p2535 e interno).

Nota: Junto con p2536 puede emularse la respuesta en el dominio del tiempo del lazo de regulación de velocidad de giro cerrado.

p2536[0...n] RP Control anticipativo de velocidad Filtro simetría PT1 / CAnt_v Flt PT1

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta un filtro PT1 para emular la respuesta en el tiempo del lazo de regulación de velocidad cerrado.

Dependencia: Ver también: p2535

Atención: Estando desactivado el control anticipativo de velocidad (p2534 = 0 %) es aplicable:
No actúa un filtro PT1 eventualmente ajustado.

Nota: Junto con p2535 puede emularse la respuesta en el dominio del tiempo del lazo de regulación de velocidad cerrado.

p2536[0...n] RP Control anticipativo de velocidad Filtro simetría PT1 / CAnt_n Flt PT1

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta un filtro PT1 para emular la respuesta en el tiempo del lazo de regulación de velocidad de giro cerrado.

Dependencia: Ver también: p2535

Atención: Estando desactivado el control anticipativo de velocidad (p2534 = 0 %) es aplicable:
No actúa un filtro PT1 eventualmente ajustado.

Nota: Junto con p2535 puede emularse la respuesta en el dominio del tiempo del lazo de regulación de velocidad de giro cerrado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2537 CI: RP Regulador de posición Adaptación / Adaptación

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la adaptación de la ganancia proporcional del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: p2538

p2538[0...n] RP Ganancia proporcional / Kp

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1000/min]	**Máx.** 300.000 [1000/min]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [1000/min]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional (ganancia P, ganancia de lazo de posición, factor Kv) del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: p2537, p2539, p2555, r2557, r2558

Nota: La ganancia proporcional define qué error de seguimiento se establece con qué velocidad de desplazamiento (sin control anticipativo).

Ganancia proporcional baja:

Reacción lenta a un error de regulación; aumenta el error de seguimiento.

Ganancia proporcional alta:

Reacción rápida a un error de regulación; disminuye el error de seguimiento.

p2539[0...n] RP Tiempo de acción integral / Tn

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 100000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajuste para activar el tiempo de acción integral del regulador de posición.

Valor = 0 ms --> La acción I del regulador de posición está desactivada.

Dependencia: Ver también: p2538, r2559

p2540 CO: RP Salida del regulador de posición Límite de velocidad / Sal_RP Límite

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [m/min]	**Máx.** 1000.000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.000 [m/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad de giro para la salida del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: p2541

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2540 CO: RP Salida del regulador de posición Límite de velocidad / Sal_RP Límite

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [1/min]	**Máx.** 210000.000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.000 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la salida del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: p2541

p2541 CI: RP Salida del reg. pos. Límite de velocidad Fuente de señal / Sal_RP Límite F_s

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 2540[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la limitación de la salida del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: p2540

p2541 CI: RP Salida regulador posición Límite velocidad Fuente señal / Sal_RP Límite F_s

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 2540[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la limitación de la salida del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: p2540

p2542 RP Banda de parada / Banda de parada

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4020
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [LU]	**Máx.** 2147483647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 200 [LU]

Descripción: Ajusta la banda (ventana) para la vigilancia del estado "motor parado" (velocidad cero).

Si se rebasa el tiempo de vigilancia de parada se comprueba cíclicamente si la diferencia posición de consigna-posición real se encuentra dentro de la banda de parada, de no ser así se señaliza el fallo correspondiente.

Valor = 0 % --> La vigilancia de parada está desactivada.

Dependencia: Ver también: p2543, p2544

Ver también: F07450

Nota: Para el Ajusta las bandas de parada y posicionamiento es aplicable:

Banda de parada (p2542) >= Banda de posicionamiento (p2544)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2543 RP Tiempo de vigilancia de parada / t_vig_parada

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4020
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	200.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo para la vigilancia del estado "motor parado" (velocidad cero).

Si se rebasa el tiempo de vigilancia de parada se comprueba cíclicamente si la diferencia posición de consigna- posición real se encuentra dentro de la banda de parada, de no ser así se señaliza el fallo correspondiente.

Dependencia: Ver también: p2542, p2545

Ver también: F07450

Nota: Para el ajuste de tiempo de vigilancia de las bandas de parada y posicionamiento es aplicable:

Tiempo de vigilancia de parada (p2543) <= Tiempo de vigilancia de posicionamiento (p2545)

p2544 RP Banda de posicionamiento / Banda_pos

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4020
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [LU]	2147483647 [LU]	40 [LU]

Descripción: Ajusta la banda (ventana) de valores para la vigilancia de posicionamiento.

Si se rebasa el tiempo de vigilancia de posicionamiento se comprueba una única vez si la diferencia posición de consigna- posición real se encuentra dentro de la banda de posicionamiento, de no ser así se señaliza el fallo correspondiente.

Valor = 0 % --> La vigilancia de posicionamiento está desactivada.

Dependencia: Ver también: p2542, p2545, r2684

Ver también: F07451

Nota: Para el Ajusta las bandas de parada y posicionamiento es aplicable:

Banda de parada (p2542) >= Banda de posicionamiento (p2544)

p2545 RP Tiempo de vigilancia de posicionamiento / t_vig_pos

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4020
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	1000.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo para la vigilancia de posicionamiento.

Si se rebasa el tiempo de vigilancia de posicionamiento se comprueba una única vez si la diferencia posición de consigna- posición real se encuentra dentro de la banda de posicionamiento, de no ser así se señaliza el fallo correspondiente.

Dependencia: Ver también: p2543, p2544, r2684

Ver también: F07451

Nota: Para el ajuste de tiempo de vigilancia de las bandas de parada y posicionamiento es aplicable:

Tiempo de vigilancia de parada (p2543) <= Tiempo de vigilancia de posicionamiento (p2545)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2546[0...n] RP Vigilancia dinámica del error de seguimiento Tolerancia / Vig_delta_s Tol

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4025
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [LU]	**Máx.** 2147483647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 1000 [LU]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la vigilancia dinámica del error de seguimiento.
Si el error de seguimiento dinámico (r2563) supera la tolerancia establecida, se emite el fallo correspondiente.
Valor = 0 --> La vigilancia dinámica del error de seguimiento está desactivada.

Dependencia: Ver también: r2563, r2684
Ver también: F07452

Nota: La banda de tolerancia sirve para evitar actuaciones intempestivas de la vigilancia dinámica del error de seguimiento debido a intervenciones correctivas de la regulación (p. ej. en caso de golpes de carga).

p2547 RP Posición de maniobra de leva 1 / Posición leva 1

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4025
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -2147483648 [LU]	**Máx.** 2147483647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 0 [LU]

Descripción: Ajusta la posición de maniobra de leva 1.

Dependencia: Ver también: p2548, r2683

Precaución: Solamente después de referenciar el eje queda asegurado que las señales de conmutación de leva tengan en la emisión una referencia de posición "auténtica".

Nota: Posición real <= Posición de maniobra de leva 1 --> r2683.8 = Señal 1
Posición real > Posición de maniobra de leva 1 --> r2683.8 = Señal 0

p2548 RP Posición de maniobra de leva 2 / Posición leva 2

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4025
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -2147483648 [LU]	**Máx.** 2147483647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 0 [LU]

Descripción: Ajusta la posición de maniobra de leva 2.

Dependencia: Ver también: p2547, r2683

Precaución: Solamente después de referenciar el eje queda asegurado que las señales de conmutación de leva tengan en la emisión una referencia de posición "auténtica".

Nota: Posición real <= Posición de maniobra de leva 2 --> r2683.9 = Señal 1
Posición real > Posición de maniobra de leva 2 --> r2683.9 = Señal 0

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2549 BI: RP Habilitación 1 / Habilitación 1

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	899.2

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la habilitación 1 del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: r0899, p2550

Nota: La habilitación del regulador de posición se realiza combinando con operador Y BI: p2549 y BI: p2550.

p2550 BI: RP Habilitación 2 / Habilitación 2

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la habilitación 2 del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: p2549

Nota: La habilitación del regulador de posición se realiza combinando con operador Y BI: p2549 y BI: p2550.

Si está activado el módulo de función "Regulación de posición" o "Posicionador simple" se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2550 = 1

p2551 BI: RP Aviso Consigna presente / Aviso s_cons pres

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4020
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el aviso "Consigna presente".

BI: p2551 = Señal 1:

Se señaliza la finalización de la operación de posicionamiento según consigna y se activa la vigilancia de posicionamiento y parada.

BI: p2551 = Señal 0:

Se señaliza el inicio de una operación de posicionamiento según consigna o del modo Seguimiento y se desactiva la vigilancia de posicionamiento y parada.

Dependencia: Ver también: p2554, r2683

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2551 = r2683.2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2552 BI: RP Aviso Desplazamiento a tope mecánico activo / Aviso DaTM act

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4025
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el aviso "Desplazamiento a tope mecánico activo".

BI: p2552 = Señal 1:

Se señaliza que está activo el desplazamiento a tope mecánico activo, iniciándose la detección del tope por intermedio del error máximo de seguimiento (p2634).

Dependencia: Ver también: r2683

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2552 = r2683.14

p2553 BI: RP Aviso Tope mecánico alcanzado / Aviso Tope mecán

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4025
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el aviso "Tope mecánico alcanzado".

BI: p2553 = Señal 1:

Se señaliza el alcance del tope mecánico y se activa la ventana de vigilancia del tope mecánico.

Dependencia: Ver también: r2683

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2553 = r2683.12

p2554 BI: RP Aviso Orden de posicionamiento activa / Aviso Ord_desp act

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4020
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el aviso "Orden de posicionamiento activa".

BI: p2554 = Señal 1:

Se señaliza que está activa una operación de posicionamiento, con lo que no se activa la vigilancia de posicionamiento con el aviso "Consigna presente" (p2551).

Dependencia: Ver también: p2551, r2684

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) se establece la interconexión BICO siguiente: BI: p2554 = r2684.15

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2555 CI: RP LU/Vuelta LU/mm / LU/Vuelt LU/mm

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 2524[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para referenciar la unidad de longitud interna LU respecto a las vueltas del motor en caso de encóder giratorio o mm en caso de encóder lineal.

Dependencia: Ver también: p0404, r2524

Nota: El valor de señal se utiliza para convertir la unidad de longitud en el valor de consigna de velocidad.

r2556 CO: RP Consigna de posición tras filtro / Cons_s tras interp

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza la consigna de posición tras el filtro de consigna.

r2557 CO: RP Entrada de regulador de posición Error de regulación / Ent_RP Error reg

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza la diferencia entre la consigna y el valor real de la posición en la entrada del regulador de posición.

r2558 CO: RP Salida del regulador de posición Acción P / Sal_RP Acción P

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la acción P a la salida del regulador de posición para la consigna de velocidad lineal.

r2558 CO: RP Salida del regulador de posición Acción P / Sal_RP Acción P

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la acción P a la salida del regulador de posición para la consigna de velocidad de giro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2559 CO: RP Salida del regulador de posición Acción I / Sal_RP Acción I

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la acción I a la salida del regulador de posición para la consigna de velocidad lineal.

r2559 CO: RP Salida del regulador de posición Acción I / Sal_RP Acción I

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la acción I a la salida del regulador de posición para la consigna de velocidad de giro.

r2560 CO: RP Consigna de velocidad / cons_v

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad lineal después de la limitación CI: p2541).

r2560 CO: RP Consigna de velocidad / Cons_n

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad de giro después de la limitación CI: p2541).

r2561 CO: RP Valor de control anticipativo de velocidad / v_contr anticip

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad debida al control anticipativo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2561 CO: RP Valor de control anticipativo de velocidad / ContAdap_n

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad debida al control anticipativo.

r2562 CO: RP Consigna d velocidad total / Cons_v total

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad total.

Este valor resulta de sumar los valores del control anticipativo de velocidad y la salida del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: r2560, r2561

r2562 CO: RP Consigna de velocidad total / Cons_n total

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad.

Este valor resulta de sumar los valores del control anticipativo de velocidad y la salida del regulador de posición.

Dependencia: Ver también: r2560, r2561

r2563 CO: RP Error de seguimiento Modelo dinámico / Error seg. dinámic

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4025
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza el error de seguimiento dinámico.

Este valor representa la diferencia entre la consigna y el valor real de posición corregida con la componente función de la velocidad.

Nota: Con p2534 >= 100% (control anticipativo activado) se aplica lo siguiente:

El error de seguimiento dinámico (r2563) corresponde al error de regulación (r2557) en la entrada de regulación de posición.

Con A 0% < p2534 < 100% (control anticipativo activado) o p2534 = 0% (control anticipativo desactivado) se aplica lo siguiente:

El error de seguimiento dinámico (r2563) es la desviación entre la posición real medida y un valor que se calcula a través de un modelo PT1 a partir de la consigna de posición. Esto compensa el error de regulación dependiente de la velocidad e interno del sistema que hay en el regulador P.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2564 CO: RP Valor de control anticipativo de fuerza / F_contr anticip

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza el valor de control anticipativo de fuerza.

Dependencia: Ver también: p1511, p1512

Nota: El valor de control anticipativo de fuerza es la derivación temporal del valor de control anticipativo de velocidad y se refiere a una masa inerte de 1000.0 kg. Si se usa el control anticipativo, éste deberá ponderarse en función de la masa real.

r2564 CO: RP Valor de control anticipativo de par / ContAdap_M

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza el valor de control anticipativo de par.

Dependencia: Ver también: p1511, p1512

Nota: El valor de control anticipativo de par es la derivada en el tiempo del valor de control anticipativo de velocidad y está referido a un momento de inercia de 1 kgm^2/2 PI. Si se usa el control anticipativo, éste deberá ponderarse en función del momento de inercia real.

r2565 CO: RP Error de seguimiento actual / Error segui actual

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza el error de seguimiento actual.

Este valor representa la desviación entre la consigna de posición tras la interpolación fina y el valor real de posición.

Atención: Estando activado el control anticipativo de velocidad (p2534 > 0 %) es aplicable:

Para calcular este valor la consigna de posición se retrasa en dos ciclos del regulador de posición.

Estando desactivado el control anticipativo de velocidad (p2534 = 0 %) es aplicable:

Para calcular este valor no se retrasa la consigna de posición.

r2566 RP Velocidad lineal Entrada Control anticipativo / v Entr CtrAnt

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad lineal a la entrada del canal de control anticipativo.

Nota: Este parámetro de visualización sirve para fines de diagnóstico incluso con el control anticipativo desactivado (p2534 = 0%).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2566 RP Velocidad de giro Entrada Control anticipativo / n Entr CtrAnt

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de giro a la entrada del canal de control anticipativo.

Nota: Este parámetro de visualización sirve para fines de diagnóstico incluso con el control anticipativo desactivado (p2534 = 0%).

p2567[0...n] RP Control anticipativo de fuerza Masa / CA_F Masa

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 27_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000000 [kg]	**Máx.** 10000.000000 [kg]	**Ajuste de fábrica** 1.000000 [kg]

Descripción: Ajusta la masa para el control anticipativo de fuerza.

Dependencia: Ver también: p2534, r2564

Nota: Para el cálculo del valor de control anticipativo de fuerza (r2654), la derivada en el tiempo del valor de control anticipativo de velocidad se multiplica por p2567.

Por razones de compatibilidad con versiones de firmware anteriores, el ajuste de fábrica para p2567 es 1 kg. De este modo, de manera predeterminada CO: r2564 es la derivada en el tiempo del valor de control anticipativo de velocidad y está referida, como siempre, a una masa de 1 kg. En el caso del control anticipativo de fuerza, ahora puede introducirse directamente la masa en p2567 (en lugar de evaluar a posteriori el valor de control anticipativo).

p2567[0...n] RP Control anticipativo de par Momento de inercia / CA_M M_inercia

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4015
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000000 [kgm²]	**Máx.** 100000.000000 [kgm²]	**Ajuste de fábrica** 0.159155 [kgm²]

Descripción: Ajusta el momento de inercia para el control anticipativo de par.

Dependencia: Ver también: p2534, r2564

Nota: Para el cálculo del valor de control anticipativo de par (r2654), la derivada en el tiempo del valor de control anticipativo de velocidad se multiplica por 2 PI * p2567.

Por razones de compatibilidad con versiones de firmware anteriores, el ajuste de fábrica para p2567 es 1 kgm^2/2 PI. De este modo, de manera predeterminada CO: r2564 es la derivada en el tiempo del valor de control anticipativo de velocidad y está referida, como siempre, a un momento de inercia de 1 kgm^2/2 PI. En el caso del control anticipativo de par, ahora puede introducirse directamente el momento de inercia en p2567 (en lugar de evaluar a posteriori el valor de control anticipativo).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2568 BI: PosS Leva Parada Activación / Leva Parada Act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar la función "Leva de parada".

BI: p2568 = Señal 1:

--> Actúa la evaluación de la leva de parada Menos (BI: p2569) y la leva de parada STOP Más (BI: p2570).

Dependencia: Ver también: p2569, p2570

Nota: El margen de desplazamiento puede delimitarse también con finales de carrera de software.

p2569 BI: PosS Leva Parada Menos / Leva Parada Menos

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la leva de parada en sentido negativo.

Recomend.: Ajustar el tiempo de deceleración DES3 (p1135) de tal modo que, tras alcanzar la leva PARADA con velocidad máxima, el eje no ejecute un recorrido de frenado mayor que el existente.

Ajusta el aviso 07491 como alarma (A07491):

Ajustar el retardo máximo (p2573) de tal modo que, al alcanzar la leva PARADA con velocidad máxima, el eje no ejecuta un recorrido de frenado mayor que el existente.

Dependencia: Ver también: p1135, p2568, p2570, p2573, r2684

Ver también: F07491

Precaución: Las levas de parada dan nivel Low cuando se activan.

Ajusta el aviso 07491 como fallo (F07491):

Con señal 0 se para usando el tiempo de deceleración DES3 (p1135), se activa la señal de estado r2684.13 = 1, se memoriza, y se señaliza el fallo correspondiente. Tras confirmar el fallo ya sólo se permiten movimientos de escape de la leva de parada.

Con señal 0/1 y sentido de desplazamiento válido, se detecta el escape de la leva de parada y se resetea la señal de estado r2684.13 = 0.

Ajusta el aviso 07491 como alarma (A07491):

Con señal 0 se para usando la máxima deceleración (p2573), se activa la señal de estado r2684.13 = 1, se memoriza y se emite la alarma correspondiente. Con ello sólo se permiten movimiento de escape desde una leva de parada.

Con señal 0/1 y sentido de desplazamiento válido, se detecta el escape de la leva de parada, se activa la señal de estado r2684.13 = 0 y se borra la alarma.

p2570 BI: PosS Leva Parada Más / Leva Parada Más

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la leva de parada en sentido positivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Recomend.: Ajustar el tiempo de deceleración DES3 (p1135) de tal modo que, tras alcanzar la leva PARADA con velocidad máxima, el eje no ejecute un recorrido de frenado mayor que el existente.

Ajusta el aviso 07492 como alarma (A07492):

Ajustar el retardo máximo (p2573) de tal modo que, al alcanzar la leva PARADA con velocidad máxima, el eje no ejecuta un recorrido de frenado mayor que el existente.

Dependencia: Ver también: p1135, p2568, p2569, p2573, r2684

Ver también: F07492

Precaución: Las levas de parada dan nivel Low cuando se activan.

Ajusta el aviso 07492 como fallo (F07492):

Con señal 0 se para usando el tiempo de deceleración DES3 (p1135), se activa la señal de estado r2684.14 = 1, se memoriza y se emite el fallo correspondiente. Tras confirmar el fallo ya sólo se permiten movimientos de escape de la leva de parada.

Con señal 0/1 y sentido de desplazamiento válido, se detecta el escape de la leva de parada y se resetea la señal de estado r2684.14 = 0.

Ajusta el aviso 07492 como alarma (A07492):

Con señal 0 se para usando la máxima deceleración (p2573), se activa la señal de estado r2684.14 = 1, se memoriza y se emite la alarma correspondiente. Con ello sólo se permiten movimiento de escape desde una leva de parada.

Con señal 0/1 y sentido de desplazamiento válido, se detecta el escape de la leva de parada, se activa la señal de estado r2684.14 = 0 y se borra la alarma.

p2571 PosS Velocidad máxima / v_máx

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	30000 [1000 LU/min]

Descripción: Ajusta la velocidad máxima en el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4).

Dependencia: Ver también: r1084, r1087, p2503, p2504, p2505, p2506

Nota: La velocidad máxima actúa en todos los modos de operación del posicionador simple.

La velocidad máxima para el posicionador simple deberá igualarse a la velocidad máxima de giro/lineal del regulador de velocidad.

Encóder giratorio:

p2571[1000 LU/min] = min(|r1084|, |r1087|)[1/min] x p2505/p2504 x p2506/1000

Encóder lineal:

p2571[1000 LU/min] = min(|r1084|, |r1087|)[m/min] x p2503/10[m]

p2572 PosS Aceleración máxima / a_máx

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [1000 LU/s²]	2000000 [1000 LU/s²]	100 [1000 LU/s²]

Descripción: Ajusta la aceleración máxima en el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4).

Dependencia: Ver también: p2619, p2644

Nota: La aceleración máxima actúa de golpe (sin tirón).

Modo de operación "Bloques de desplazamiento".

Sobre la aceleración máxima actúa la corrección programada (p2619).

Modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Actúa la corrección de aceleración (p2644, 4000 hex = 100 %).

Modo de operación "Jog" y "Búsqueda de punto de referencia":

No actúa ninguna corrección de aceleración. Se arranca con aceleración máxima.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2573 PosS Deceleración máxima / -a_máx

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [1000 LU/s²]	2000000 [1000 LU/s²]	100 [1000 LU/s²]

Descripción: Ajusta la deceleración máxima en el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4).

Dependencia: Ver también: p2620, p2645

Nota: La deceleración máxima actúa de golpe (sin tirón).

Modo de operación "Bloques de desplazamiento".

Sobre la deceleración máxima actúa la corrección programada (p2620).

Modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Actúa la corrección de deceleración (p2645, 4000 hex = 100 %).

Modo de operación "Jog" y "Búsqueda de punto de referencia":

No actúa ninguna corrección de deceleración. Se frena con deceleración máxima.

p2574 PosS Limitación de tirones / Lim tirones

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [1000 LU/s³]	100000000 [1000 LU/s³]	10000 [1000 LU/s³]

Descripción: Ajusta la limitación de tirones (sobreaceleración).

Dependencia: Ver también: p2572, p2573, p2575

Nota: La limitación de tirones se convierte internamente en un tiempo de tirones tal como se indica a continuación:

Tiempo de tirones Tr = máx(p2572, p2573) / p2574

El tiempo de tirones se limita internamente a 1000 ms y se redondea a un múltiplo entero del tiempo de muestreo para posicionar (p0115[5]).

El tiempo de tirones es válido para la fase de aceleración y deceleración, incluso cuando la aceleración máxima (p2572) y la deceleración máxima (p2573) son distintas.

Si la aceleración y la deceleración máximas son distintas, el movimiento no está optimizado en el tiempo, pues la limitación de tirones para el menor de los dos valores no se aprovecha.

Si, en el perfil de desplazamiento, el tiempo de aceleración sin limitación de tirones (sobreaceleración) es menor que el tiempo de tirones Tr, el movimiento con limitación de tirones no está optimizado en el tiempo.

En caso de movimientos de desplazamiento con transición directa entre aceleración y deceleración (es decir, el tiempo de tirones es superior a la fase de velocidad constante), el tirón puede aumentar hasta el doble del parametrizado.

SEGUIR_AL_VUELO con inversión del sentido actúa a nivel interno como SEGUIR_CON_PARO sin que se active "Posición alcanzada". Sin limitación de tirones, este comportamiento apenas se nota, ya que, en la inversión, la consigna de posición sólo se mantiene en cero durante un ciclo de interpolador.

Con la condición de avance SEGUIR_CON_PARO, una limitación de tirones produce un mayor retardo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2575 BI: PosS Limitación de tirones Activación / Limit tirones Act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar la limitación de tirones.
Activación/Desactivación:
- Vía BI: p2575 = señal 1 o señal 0.
- A través de la orden TIRÓN en el bloque de desplazamiento (sólo con BI: p2575 = señal 0).

Dependencia: Ver también: p2574

Nota: El cambio del estado de la señal en la entrada de binector no se aplica hasta que se produce una parada.

p2576 PosS Corrección módulo Margen módulo / Cor módulo Margen

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [LU]	2147482647 [LU]	360000 [LU]

Descripción: Ajusta el margen de módulo para ejes con corrección de módulo.

Dependencia: Ver también: p2577

p2577 BI: PosS Corrección módulo Activación / Cor módulo Act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630, 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar la corrección por módulo.

Dependencia: Ver también: p2576

Nota: Un cambio del estado de la señal en la entrada de binector sólo actúa en el estado "Listo para conexión".
Seleccionar la corrección de módulo:
Se corrige la consigna de posición actual dentro del margen del módulo. La posición real se diferencia de la consigna de posición en el error de seguimiento y puede abandonar también el margen del módulo.
Deseleccionar la corrección de módulo:
Se base en la posición real actual.

p2578 CI: PosS Final de carrera software Menos Fuente de señal / FinCarr SW Men F_s

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2580[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el final de carrera software Menos.

Dependencia: Ver también: p2579, p2580, p2581, p2582
Ver también: A07469, A07477, A07479, F07481

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Cualquier cambio en un final de carrera software actúa inmediatamente.
Una modificación en un final de carrera software produce una comprobación de las posiciones en los bloques de desplazamiento.

Nota: Para el Ajusta los finales de carrera de software rige:
Final de carrera de software Menos < Final de carrera de software Más

p2579 CI: PosS Final de carrera software Más Fuente de señal / FinCarr SW Más F_s

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2581[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el final de carrera software Más.

Dependencia: Ver también: p2578, p2580, p2581, p2582
Ver también: A07470, A07478, A07480, F07482

Atención: Cualquier cambio en un final de carrera software actúa inmediatamente.
Una modificación en un final de carrera software produce una comprobación de las posiciones en los bloques de desplazamiento.

Nota: Para el Ajusta los finales de carrera de software rige:
Final de carrera de software Menos < Final de carrera de software Más

p2580 CO: PosS Final de carrera software Menos / FinCarr SW Menos

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	-2147482648 [LU]

Descripción: Ajusta el final de carrera software en sentido negativo.

Dependencia: Ver también: p2578, p2579, p2581, p2582

p2581 CO: PosS Final de carrera software Más / FinCarr SW Más

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	2147482647 [LU]

Descripción: Ajusta el final de carrera software en sentido positivo.

Dependencia: Ver también: p2578, p2579, p2580, p2582

p2582 BI: PosS Final de carrera software Activación / FinCarr SW Activ

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar los "finales de carrera software".

Dependencia: Ver también: p2578, p2579, p2580, p2581

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Actúa el final de carrera software:

- El eje está referenciado (r2684.11 = 1) y BI: p2582 = Señal 1.

No actúa el final de carrera software:

- Corrección módulo activa (BI: p2577 = Señal 1).
- Se ejecuta la búsqueda del punto de referencia.

Atención: Posición de destino con posicionamiento relativo fuera del final de carrera de software:

Se inicia el bloque de desplazamiento y el eje se para en el final de carrera software. Se señaliza la alarma correspondiente y se cancela el bloque de desplazamiento. Pueden activarse bloques de desplazamiento con posición válida.

Posición de destino con posicionamiento absoluto fuera del final de carrera de software:

En el modo "Bloques de desplazamiento" el bloque desplazamiento no se inicia y se señaliza un fallo correspondiente.

Eje fuera del margen de desplazamiento válido:

Si el eje se encuentra ya fuera del margen de desplazamiento válido se señaliza el fallo correspondiente. Este fallo solo puede confirmarse con el eje parado. Pueden activarse bloques de desplazamiento con posición válida.

Nota: El margen de desplazamiento puede delimitarse también con levas PARADA.

p2583 PosS Compensación de holguras de inversión / Comp holgur inv

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -200000 [LU]	**Máx.** 200000 [LU]	**Ajuste de fábrica** 0 [LU]

Descripción: Ajusta el importe de las holguras para sentido positivo o negativo.

0: La compensación de holguras de inversión está desconectada.

> 0: Holgura positiva (caso normal)

Al invertir el sentido, el valor real del encóder se anticipa en una inversión de sentido al auténtico valor real.

< 0: Holgura negativa

El auténtico valor real se anticipa en una inversión de sentido al valor real del encóder.

Dependencia: Si se referencia un eje parado usando la función Setear punto de referencia o se conecta un eje calibrado con encóder absoluto, entonces el ajuste de p2604 es importante para la inyección aditiva del valor de compensación.

p2604 = 1:

Desplazamiento positivo -> Se inyecta aditiva e inmediatamente un valor de compensación.

Desplazamiento negativo -> No se inyecta aditivamente valor de compensación.

p2604 = 0:

Desplazamiento positivo -> No se inyecta aditivamente valor de compensación.

Desplazamiento negativo -> Se inyecta aditiva e inmediatamente un valor de compensación.

Si se setea de nuevo el punto de referencia (de un eje referenciado) o en caso de "referenciado al vuelo" lo importante no es p2604, sino los antecedentes.

Ver también: p2604, r2667

p2585 PosS Jog 1 Consigna de velocidad / Jog 1 Cons_v

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -40000000 [1000 LU/min]	**Máx.** 40000000 [1000 LU/min]	**Ajuste de fábrica** -300 [1000 LU/min]

Descripción: Ajusta la consigna de velocidad para Jog 1.

Dependencia: Ver también: p2587, p2589, p2591

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2586 PosS Jog 2 Consigna de velocidad / Jog 2 Cons_v

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -40000000 [1000 LU/min]	**Máx.** 40000000 [1000 LU/min]	**Ajuste de fábrica** 300 [1000 LU/min]

Descripción: Ajusta la consigna de velocidad para Jog 2.

Dependencia: Ver también: p2588, p2590, p2591

p2587 PosS Jog 1 Recorrido / Jog 1 Recorr

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [LU]	**Máx.** 2147482647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 1000 [LU]

Descripción: Ajusta el recorrido para el Jog incremental 1.

Dependencia: Ver también: p2585, p2589, p2591

Nota: El Jog incremental 1 se inicia con BI: p2591 = señal 1 y BI: p2589 = señal 0/1.
Con BI: p2589 = señal 0 se cancela el Jog incremental.

p2588 PosS Jog 2 Recorrido / Jog 2 Recorr

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [LU]	**Máx.** 2147482647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 1000 [LU]

Descripción: Ajusta el recorrido para el Jog incremental 2.

Dependencia: Ver también: p2586, p2590, p2591

Nota: El Jog incremental 2 se inicia con BI: p2591 = señal 1 y BI: p2590 = señal 0/1.
Con BI: p2590 = señal 0 se cancela el Jog incremental.

p2589 BI: PosS Jog 1 Fuente de señal / Jog 1 F_s

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610, 3625
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para Jog 1.

Dependencia: En el modo Jog se posiciona o frena con la aceleración/deceleración máxima (p2572/p2573).
BI: p2591 = Señal 0
Se realiza un desplazamiento sin fin con la consigna de velocidad Jog 1 (p2585).
BI: p2591 = Señal 1
Se realiza un desplazamiento en un recorrido parametrizado (p2587) con la consigna de velocidad Jog 1 (p2585).
Ver también: p2572, p2573, p2585, p2587, p2591

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2590 BI: PosS Jog 2 Fuente de señal / Jog 2 F_s

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610, 3625
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para Jog 2.

Dependencia: En el modo Jog se posiciona o frena con la aceleración/deceleración máxima (p2572/p2573).

BI: p2591 = Señal 0

Se realiza un desplazamiento sin fin con la consigna de velocidad Jog 2 (p2586).

BI: p2591 = Señal 1

--> Se realiza un desplazamiento en un recorrido parametrizado (p2588) con la consigna de velocidad Jog 2 (p2586).

Ver también: p2572, p2573, p2586, p2588, p2591

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p2591 BI: PosS Jog incremental / Jog inc

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para Jog incremental.

Dependencia: Ver también: p2585, p2586, p2587, p2588, p2589, p2590

p2593 CI: PosS LU/Vuelta LU/mm / LU/Vuelt LU/mm

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2524[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para referenciar la unidad de longitud interna LU respecto a las vueltas del motor en caso de encóder giratorio o mm en caso de encóder lineal.

Dependencia: Ver también: p0404, r2524, p2594

Nota: El valor de señal se utiliza para convertir la unidad de longitud en el valor de consigna de velocidad.

p2594 CI: PosS Velocidad máxima limitada externamente / v_máx limit extern

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la velocidad máxima limitada externamente.

Dependencia: Ver también: r2524, p2571, p2593

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Advertencia: Para que la velocidad limitada externamente pueda tener efecto en los modos de operación PosS, la entrada de conector p2593 debe estar correctamente interconectada.

p2595 BI: PosS Referenciado Inicio / Ref Inicio

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612, 3625, 3614
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para iniciar la "Búsqueda del punto de referencia" o el "Referenciado al vuelo".
BI: p2595 = Señal 0/1.
Se inicia el proceso de referenciado.
BI: p2595 = Señal 1/0.
El proceso de referenciado se cancela.

Dependencia: Ver también: p2597, p2598, p2599, r2684

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Búsqueda de punto de referencia (BI: p2597 = Señal 0):
La búsqueda del punto de referencia no se puede activar hasta que ha finalizado el movimiento de desplazamiento que está en ejecución (flanco 0/1).
Con el inicio se pone a cero, en su caso, la señal de estado "Punto de referencia definido" (r2684.11).
Referenciado al vuelo (BI: p2597 = Señal 1):
Con el inicio no se pone a cero la señal de estado "Punto de referencia definido" (r2684.11).

p2596 BI: PosS Setear punto de referencia / Set punto_ref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal "Definir punto de referencia".

Dependencia: Ver también: p2598, p2599, r2684

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: "Setear punto de referencia" actúa en los modos de servicio siguientes:
- En el estado básico.
- Con TOPE FIJO con condición de continuidad FIN (corresponde al estado básico).
- Con bloque de desplazamiento interrumpido mediante BI: p2640 = señal 0 (parada intermedia).
- Con PosS no habilitado (BI: p2656 = señal 0) y posición real válida (BI: p2658 = señal 1).

p2597 BI: PosS Tipo de referenciado Selección / Tipo_ref Selec

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612, 3614, 3625
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir el tipo de referenciado.
Señal 1: Referenciado al vuelo
Señal 0: Búsqueda de punto de referencia

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p2595

Nota: El referenciado se activa como sigue:
- Seleccionar tipo de referenciado (BI: p2597)
- Iniciar operación de referenciado (BI: p2595 = Señal 0/1)

p2598[0...3] CI: PosS Coordenada del punto de referencia Fuente de señal / Coor punt_ref F_s

SERVO (PosS, Reg_pos), VECTOR (PosS, Reg_pos)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612, 3614
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	[0] 2599[0] [1] 0 [2] 0 [3] 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la coordenada del punto de referencia.
Este valor sirve como referencia en los siguientes procesos de referenciado:
- Posicionamiento del punto de referencia
- Definir punto de referencia
- Referenciado al vuelo
- Calibración del valor absoluto

Índice: [0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p2502, p2507, p2595, p2596, p2597, p2599

Nota: Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1) es aplicable:
Sistema de medida incremental:
Una vez alcanzado el punto de referencia, el accionamiento adopta como posición actual del eje el valor de posición recibido por la entrada de conector CI: p2598[0].
Encóder absoluto:
Durante la operación de calibración del encóder se adopta como posición actual del eje el valor de posición recibido por la entrada de conector. El offset de posición respecto al valor real del encóder se visualiza en p2525.

p2599 CO: PosS Coordenada del punto de referencia Valor / Coor punt_ref Val

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descripción: Ajusta el valor de posición para la coordenada del punto de referencia.
Este valor se ajusta como posición actual del eje tras el referenciado o la calibración.

Dependencia: Ver también: p2507, p2525, p2595, p2596, p2597, p2598

p2600 PosS Búsqueda punto de referencia Decalaje punto de referencia / Decal punt_ref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descripción: Ajusta el decalaje del punto de referencia en la búsqueda del punto de referencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p2598

p2601 PosS Referenciado al vuelo Ventana interior / Ventana interior

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3614
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descripción: Ajusta la ventana interior en el referenciado al vuelo.
Valor = 0:
La evaluación de la ventana interior está desactivada.

Dependencia: Ver también: p2597, p2602, r2684

Atención: La ventana interior se tiene que ajustar más pequeña que la ventana exterior.

Nota: Si la diferencia entre la coordenada del punto de referencia y la posición real registrada es menor que la ventana interior, no se realiza ninguna corrección con el eje referenciado.
Si la diferencia entre la coordenada del punto de referencia y la posición real registrada es mayor que la ventana interior y menor que la ventana exterior (p2602), se realiza una corrección con el eje referenciado.

p2602 PosS Referenciado al vuelo Ventana exterior / Ventana exterior

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3614
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descripción: Ajusta la ventana exterior en el referenciado al vuelo.
Valor = 0:
La evaluación de la ventana exterior está desactivada.

Dependencia: Ver también: p2597, r2684
Ver también: A07489

Atención: La ventana interior se tiene que ajustar más pequeña que la ventana exterior.

Nota: Si la diferencia entre la coordenada del punto de referencia y la posición real registrada es mayor que la ventana exterior, no se realiza ninguna corrección con el eje referenciado. Además, se emite un correspondiente mensaje y se ajusta r2684.3 = 1.

p2603 PosS Referenciado al vuelo Modo de posicionamiento relativo / Modo_pos relativ

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Ajusta el modo de posicionamiento relativo en el referenciado al vuelo.
Valor = 1:
El valor nominal corregido no se incluye en el recorrido.
Valor = 0:
El valor nominal corregido se incluye en el recorrido.

Dependencia: Ver también: p2597, p2623, p2648

Precaución: Con p2603 = 0 se puede producir un cambio del sentido de giro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2604 BI: PosS Búsqueda de punto de referencia Sentido de inicio / Búsq_ptoref Sent

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el sentido de inicio de la búsqueda del punto de referencia.
Señal 1: Inicio en sentido negativo.
Señal 0: Inicio en sentido positivo.

Dependencia: Ver también: p2583, p2595, p2597

p2605 PosS Búsq. punto referencia Velocidad de aprox. Leva referencia / v_aprox Leva_ref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	5000 [1000 LU/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de aproximación a la leva de referencia en la búsqueda del punto de referencia.

Dependencia: La búsqueda del punto de referencia sólo se inicia con la velocidad de aproximación a la leva de referencia si existe la misma (p2607 = 1).
Ver también: p2595, p2597, p2604, p2606, p2607

Nota: En el desplazamiento a la leva de referencia está activa la corrección de velocidad.
Si, al iniciar la búsqueda del punto de referencia, el eje ya se encuentra en la leva de referencia, se inicia inmediatamente el desplazamiento a la marca cero.

p2606 PosS Búsq. punto de referencia Levas de ref. Recorrido máximo / Leva_ref s máx

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	2147482647 [LU]

Descripción: Ajusta el recorrido máximo después del inicio de la búsqueda del punto de referencia en el desplazamiento a la leva de referencia.

Dependencia: Ver también: p2595, p2597, p2604, p2605, p2607
Ver también: F07458

Nota: Si se utiliza una leva de inversión, el recorrido máximo se tiene que ajustar a un valor suficientemente grande.

p2607 PosS Búsqueda punto de referencia Leva de referencia presente / Leva_ref presen

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Ajusta si hay o no una leva de referencia durante la búsqueda del punto de referencia.
Valor = 1: Leva de referencia presente.
Valor = 0: Leva de referencia no presente.

Dependencia: Ver también: p2595, p2597, p2604, p2605, p2606

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2608 PosS Búsq. punto de referencia Velocidad de aprox. Marca cero / v_aprox MC_ref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	300 [1000 LU/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de aproximación tras la detección de la leva de referencia para la búsqueda de la marca cero en la búsqueda del punto de referencia.

Dependencia: Si no existe ninguna leva de referencia (p2607 = 0), la búsqueda del punto de referencia se inicia inmediatamente con el desplazamiento al impulso de origen.

Ver también: p2595, p2597, p2604, p2607, p2609, p2610

Precaución: Si la leva de referencia no está ajustada de tal manera que se detecte en cada búsqueda del punto de referencia el mismo impulso origen para la sincronización, se obtendrá un punto de referencia "erróneo" para el eje.

Una vez abandonada la leva de referencia, la búsqueda de la marca cero se activa con un retardo debido a factores internos. Por esta razón, la leva de referencia se debería ajustar al centro entre dos marcas cero y la velocidad de aproximación se debería adaptar a la distancia entre dos marcas cero.

Nota: En el desplazamiento a la marca cero está activa la corrección de velocidad.

p2609 PosS Búsq. punto ref. Recorrido máx. Leva de ref. y marca cero / s máx leva_ref MC

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	20000 [LU]

Descripción: Ajusta el recorrido máximo después de abandonar la leva de referencia en el desplazamiento al impulso de origen.

Dependencia: Ver también: p2595, p2597, p2604, p2607, p2608, p2610

Ver también: F07459

p2610 PosS Búsq. punto ref. Banda tolerancia en recorrido a marca cero / Banda_tol a MC

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	2147482647 [LU]

Descripción: Ajusta la banda de tolerancia en recorrido hacia la marca cero.

La evaluación de la marca cero tiene lugar en el recorrido máximo entre la leva de referencia y la marca cero (p2609) menos la banda de tolerancia en el recorrido a la marca cero (p2610).

Dependencia: Ver también: p2609

p2611 PosS Búsq. punto ref. Velocidad de aprox. Punto de referencia / v_aprox Pto_ref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	300 [1000 LU/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de aproximación tras la detección de la marca cero para el desplazamiento al punto de referencia.

Dependencia: Ver también: p2595, p2597, p2604, p2607, p2609, p2610

Nota: En el desplazamiento al punto de referencia no está activa la corrección de velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2612 BI: PosS Búsqueda del punto de referencia Leva de referencia / Levas_REF

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para las levas de referencia.

Dependencia: Ver también: p2607

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

p2613 BI: PosS Búsqueda del punto de referencia Leva de inversión Menos / Leva invers. Menos

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la leva de inversión en sentido negativo.
Señal 1: Leva de inversión no alcanzada.
Señal 0: Leva de inversión alcanzada.

Dependencia: Ver también: p2614

Nota: Si se detecta una señal 0 durante la búsqueda del punto de referencia de las levas de inversión Menos y Más, el eje se detiene.

p2614 BI: PosS Búsqueda del punto de referencia Leva de inversión Más / Leva inversión Más

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la leva de inversión en sentido positivo.
Señal 1: Leva de inversión no alcanzada.
Señal 0: Leva de inversión alcanzada.

Dependencia: Ver también: p2613

Nota: Si se detecta una señal 0 durante la búsqueda del punto de referencia de las levas de inversión Menos y Más, el eje se detiene.

p2615 PosS Bloque de desplazamiento Cantidad máxima / Bloq_des Cant máx

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: C2(17)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	64	64

Descripción: Ajusta la cantidad máxima de bloques de desplazamiento disponibles.

Dependencia: Ver también: p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2616[0...n] PosS Bloque de desplazamiento Número de bloque / Bloq_des Nº blq

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p2615	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1	63	-1

Descripción: Ajusta un número de bloque.
-1: Número de bloque inválido. Estos bloques no se consideran.
0 ... 63: Número de bloque válido.

Dependencia: El número de índices depende de p2615.
Ver también: p2615, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624

p2617[0...n] PosS Bloque desplazamiento Posición / Bloq_des Posic

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** p2615	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descripción: Ajusta la posición de destino para el bloque de desplazamiento.

Dependencia: El número de índices depende de p2615.
Ver también: p2615, p2616, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624

Nota: El desplazamiento a la posición de destino se realiza en función de p2623 de forma relativa o absoluta.

p2618[0...n] PosS Bloque desplazamiento Velocidad / Bloq_des v

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** p2615	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	600 [1000 LU/min]

Descripción: Ajusta la velocidad para el bloque de desplazamiento.

Dependencia: El número de índices depende de p2615.
Ver también: p2615, p2616, p2617, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624, p2646

Nota: La velocidad se puede influir a través de la corrección de velocidad (p2646).

p2619[0...n] PosS Bloque desplazamiento Corrección de aceleración / Bloq_des corr_a

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p2615	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.0 [%]	100.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta la corrección de aceleración para el bloque de desplazamiento.
La corrección se refiere a la aceleración máxima (p2572).

Dependencia: El número de índices depende de p2615.
Ver también: p2572, p2615, p2616, p2617, p2618, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2620[0...n] PosS Bloque desplazamiento Corrección de deceleración / Blq_des corr_-a

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p2615	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.0 [%]	100.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta la corrección de deceleración para el bloque de desplazamiento.
La corrección se refiere a la deceleración máxima (p2573).

Dependencia: El número de índices depende de p2615.
Ver también: p2573, p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2621, p2622, p2623, p2624

Atención: Si al calcular el perfil de desplazamiento se observa que la posición de destino del siguiente bloque no se alcanza con la corrección de deceleración programada sin invertir el sentido (cambio de bloque al vuelo), permanece activa la corrección de deceleración antigua (actual).

p2621[0...n] PosS Bloque desplazamiento Petición / Bloq_des Petición

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p2615	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	9	1

Descripción: Ajusta la petición deseada para el bloque de desplazamiento.

Valor:
1: POSICIONAR
2: TOPE FIJO
3: POS_SINFIN
4: NEG_SINFIN
5: ESPERAR
6: GOTO
7: SET_O
8: RESET_O
9: TIRÓN

Dependencia: El número de índices depende de p2615.
Ver también: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2622, p2623, p2624

p2622[0...n] PosS Bloque de desplazamiento Parámetros de petición / Bloq_des Par_pet

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** p2615	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2147483648	2147483647	0

Descripción: Ajusta la información adicional de la petición correspondiente para el bloque de desplazamiento.

Dependencia: El número de índices depende de p2615.
Ver también: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2623, p2624

Nota: Dependiendo de la petición deberá ajustarse lo siguiente:
TOPE FIJO: Par o fuerza de amarre (giratorio 0...65536 [0,01 Nm], lineal 0...65536 [N])
ESPERAR: Tiempo de espera [ms]
GOTO: Número de bloque
SET_O: 1, 2 ó 3 - Setear salida directa 1, 2 ó 3 (ambas)
RESET_O: 1, 2 ó 3 - Setear salida directa 1, 2 ó 3 (ambas)
TIRÓN: 0, desactivar; 1, activar

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2623[0...n] PosS Bloque de desplazamiento Modo de petición / Bloq_des Modo

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** p2615	**Esq. funcion.:** 3515, 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción:
Ajuste para influir en la petición para el bloque de desplazamiento.
Valor = 0000 cccc bbbb aaaa
cccc: Modo de posicionamiento
cccc = 0000 --> ABSOLUTO
cccc = 0001 --> INCREMENTAL
cccc = 0010 --> ABS_POS (sólo con eje giratorio con corrección de módulo)
cccc = 0011 --> ABS_NEG (sólo con eje giratorio con corrección de módulo)
bbbb: Condición de continuación
bbbb = 0000 --> FIN
bbbb = 0001 --> SEGUIR CON PARO
bbbb = 0010 --> SEGUIR AL VUELO
bbbb = 0011 --> SIGUIENTE EXTERNO
bbbb = 0100 --> ESPERAR SIGUIENTE EXTERNO
bbbb = 0101 --> ALARMA SIGUIENTE EXTERNO
aaaa: identificadores
aaaa = 000x --> Insertar/inhibir bloque (x = 0: insertar, x = 1: inhibir)

Dependencia:
El número de índices depende de p2615.
Ver también: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2624

p2624 PosS Ordenar bloque de desplazamiento / Ordenar bloq_des

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción:
Ajuste para ordenar los bloques de desplazamiento según su número de bloque.
Procedimiento: ajustar p2624 = 0 --> 1
La ordenación se inicia y el parámetro se pone automáticamente a cero tras finalizar la operación.

Dependencia:
Ver también: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623

Nota:
Tras la ordenación los bloques de desplazamiento se encuentran en memoria en sentido ascendente y sin dejar huecos.

p2625 BI: PosS Bloque de desplazamiento Selección Bit 0 / Blq_des Sel Bit 0

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3640
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para elegir el bloque de desplazamiento bit 0.

Dependencia:
Para elegir uno de los 64 bloques (secuencias) de desplazamiento disponibles se usan las entradas de binector p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 y p2630.
Ver también: p2626, p2627, p2628, p2629, p2630

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2626 BI: PosS Bloque de desplazamiento Selección Bit 1 / Blq_des Sel Bit 1

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3640
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir el bloque de desplazamiento bit 1.

Dependencia: Para elegir uno de los 64 bloques (secuencias) de desplazamiento disponibles se usan las entradas de binector p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 y p2630.

Ver también: p2625, p2627, p2628, p2629, p2630

p2627 BI: PosS Bloque de desplazamiento Selección Bit 2 / Blq_des Sel Bit 2

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3640
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir el bloque de desplazamiento bit 2.

Dependencia: Para elegir uno de los 64 bloques (secuencias) de desplazamiento disponibles se usan las entradas de binector p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 y p2630.

Ver también: p2625, p2626, p2628, p2629, p2630

p2628 BI: PosS Bloque de desplazamiento Selección Bit 3 / Blq_des Sel Bit 3

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3640
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir el bloque de desplazamiento bit 3.

Dependencia: Para elegir uno de los 64 bloques (secuencias) de desplazamiento disponibles se usan las entradas de binector p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 y p2630.

Ver también: p2625, p2626, p2627, p2629, p2630

p2629 BI: PosS Bloque de desplazamiento Selección Bit 4 / Blq_des Sel Bit 4

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3640
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir el bloque de desplazamiento bit 4.

Dependencia: Para elegir uno de los 64 bloques (secuencias) de desplazamiento disponibles se usan las entradas de binector p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 y p2630.

Ver también: p2625, p2626, p2627, p2628, p2630

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2630 BI: PosS Bloque de desplazamiento Selección Bit 5 / Blq_des Sel Bit 5

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3640
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para elegir el bloque de desplazamiento bit 5.

Dependencia: Para elegir uno de los 64 bloques (secuencias) de desplazamiento disponibles se usan las entradas de binector p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 y p2630.
Ver también: p2625, p2626, p2627, p2628, p2629

p2631 BI: PosS Activar petición de desplazamiento (0 -> 1) / Act pet despl

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3625
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para "Activar petición de desplazamiento".
BI: p2631 = Señal 0/1
Se inicia la petición de desplazamiento ajustada vía BI: p2625 ... p2630.

Dependencia: Ver también: p2625, p2626, p2627, p2628, p2629, p2630, p2640, p2641

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Para iniciar un bloque de desplazamiento, el eje tiene que estar referenciado (r2684.11 = 1).
El acuse de recibo se realiza a través de la señal de estado r2684.12 = señal 0/1.
En una petición de desplazamiento se puede influir a través de las siguientes señales:
- Parada intermedia vía BI: p2640.
- Desechar petición de desplazamiento vía BI: p2641.

p2632 PosS Cambio externo de bloque Evaluación / Ca ext blq Eval

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3615, 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el modo para evaluar el "Cambio externo de bloque".

Valor:
0: Cambio externo de bloque a través del detector
1: Cambio externo de bloque a través de BI: p2633

Dependencia: Ver también: p2623, p2633, r2677, r2678

Nota: En el modo "Cambio externo de bloque a través del detector" (p2632 = 0) es aplicable:
Al iniciar un bloque de desplazamiento con la condición de avance SEGUIR_EXTERNO, ESPERAR_SIGUIENTE_EXTERNO y SEGUIR_EXTERNO_ALARMA se cancela un "Referenciado al vuelo" activado. Tras finalizar el bloque debe volver a activarse "Referenciado al vuelo" mediante BI: p2595 = señal 0/1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2633 BI: PosS Cambio externo de bloque (0 -> 1) / C ext blq (0 -> 1)

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3615
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el "Cambio externo de bloque".
BI: p2633 = señal 0/1

Dependencia: La evaluación de la señal sólo está activa con p2632 = 1.
Ver también: p2623, p2632, p2640, p2641, r2677, r2678

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Un flanco 0/1 desencadena un cambio de bloque al vuelo al siguiente bloque de desplazamiento.
Al detectar el cambio de bloque externo se almacena la posición real en r2678.
En una petición de desplazamiento se puede influir a través de las siguientes señales:
- Parada intermedia vía BI: p2640.
- Desechar petición de desplazamiento vía BI: p2641.

p2634[0...n] PosS Tope fijo Error de seguimiento máximo / Error seguim máx

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 3617, 4025
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	1000 [LU]

Descripción: Ajusta el error de seguimiento para detectar el estado "Tope fijo alcanzado" (r2526.4).

Dependencia: Ver también: r2526, p2621, r2675

Nota: El estado "Tope fijo alcanzado" se detecta si el error se seguimiento supera en p2634 el valor calculado teóricamente.

p2635 PosS Tope mecánico Banda de vigilancia / Tope fij Vigilanc

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3617, 4025
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	100 [LU]

Descripción: Ajusta la banda de vigilancia de la posición real tras alcanzar el tope mecánico.

Dependencia: Ver también: r2526, r2683
Ver también: F07484

Nota: Si, una vez alcanzado el tope, éste se desplaza en sentido positivo o negativo más que el valor aquí ajustado, se establece BO: r2526.5 = 1 y se emite el fallo correspondiente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2637 BI: PosS Tope fijo alcanzado / Tope fij alcanz

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3617
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2526.4

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el aviso "Tope fijo alcanzado".
BI: p2637 = señal 1
Se ha alcanzado el tope fijo.
BI: p2637 = señal 0
No se ha alcanzado el tope fijo.

Dependencia: Ver también: r2526, p2634

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: En el ajuste de fábrica, la detección de "Tope fijo alcanzado" depende de la señal BO: r2526.4 (se ha alcanzado el tope fijo). Esta señal se ve afectada por p2634 (PosS Tope fijo Error de seguimiento máximo).

p2638 BI: PosS Tope fijo fuera de la banda de vigilancia / Tope fij fuera

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3617
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2526.5

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el aviso "Tope fijo fuera de la banda de vigilancia".
BI: p2638 = señal 1
El tope fijo se encuentra fuera de la banda de vigilancia.
BI: p2638 = señal 0
El tope fijo se encuentra dentro de la banda de vigilancia.

Dependencia: Ver también: r2526, p2635

Nota: En el ajuste de fábrica, la detección de "Tope fijo fuera de la banda de vigilancia" depende de la señal BO: r2526.5 (tope fijo fuera de la ventana). Esta señal se ve afectada por p2635 (PosS Tope fijo Banda de vigilancia).

p2639 BI: PosS Límite de fuerza alcanzado / Lím_F alcanzado

SERVO (Lin, PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1407.7

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Límite de fuerza alcanzado" al desplazarse al tope fijo.
BI: p2639 = señal 1
Se ha alcanzado el límite de fuerza.
BI: p2639 = señal 0
No se ha alcanzado el límite de fuerza.

Dependencia: Ver también: r1407

Nota: En el ajuste de fábrica, la respuesta de "Límite de fuerza alcanzado" depende de la señal BO: r1407.7 (se ha alcanzado el límite de par).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2639 BI: PosS Límite de par alcanzado / Lim_M alcanzado

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1407.7

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Límite de par alcanzado" al desplazarse al tope fijo.
BI: p2639 = señal 1
Se ha alcanzado el límite de par.
BI: p2639 = señal 0
No se ha alcanzado el límite de par.

Dependencia: Ver también: r1407

Nota: En el ajuste de fábrica, la respuesta de "Límite de par alcanzado" depende de la señal BO: r1407.7 (se ha alcanzado el límite de par).

p2640 BI: PosS Parada intermedia (señal 0) / Parada intermedia

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3620, 3625
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la orden "Sin parada intermedia/Parada intermedia".
BI: p2640 = Señal 1
Sin parada intermedia.
BI: p2640 = Señal 0
Parada intermedia.

Dependencia: Ver también: p2631, p2641, p2647, p2649

Precaución: Con BI: p2649 = señal 1 se aplica lo siguiente:
El movimiento se inicia sin necesidad de señal de mando explícita.

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Esta señal sólo actúa en los modos "Bloques de desplazamiento" y "Especificación directa de consigna//MDI".
Al activar la parada intermedia se frena con la deceleración parametrizada (p2620 ó p2645).

p2641 BI: PosS Desechar petición de desplazamiento (señal 0) / Desech pet despl

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3620, 3625
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para "No desechar petición de desplazamiento/Desechar petición de desplazamiento".
BI: p2641 = Señal 1
No desechar petición de desplazamiento.
BI: p2641 = Señal 0
Desechar petición de desplazamiento.

Dependencia: Ver también: p2631, p2640, p2647, p2649

Precaución: Con BI: p2649 = señal 1 se aplica lo siguiente:
El movimiento se inicia sin necesidad de señal de mando explícita.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: Esta señal sólo actúa en los modos "Bloques de desplazamiento" y "Especificación directa de consigna//MDI".
Si se activa Desechar petición de desplazamiento, se frena con la deceleración máxima (p2573).

p2642 CI: PosS Especificación directa de consigna/MDI Consigna de posición / MDI s_cons

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3618
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2690[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de posición en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Dependencia: Ver también: p2648, p2649, p2650, p2690

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La consigna de posición se adopta en función de p2649 de forma continua o con trigger de flancos.
La especificación de la consigna de posición se interpreta como unidad de longitud [LU].

p2643 CI: PosS Especificación directa de consigna/MDI Consigna velocidad / MDI v_cons

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3618
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2691[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de velocidad en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Dependencia: Ver también: p2649, p2650, p2691

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La consigna de velocidad se adopta en función de p2649 de forma continua o con trigger de flancos.
La especificación de la consigna de velocidad se interpreta como [1000 LU/min].

p2644 CI: PosS Especificación directa consigna/MDI Corrección aceleración / MDI a_over

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3618
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2692[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de aceleración en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Dependencia: Ver también: p2649, p2650, p2692

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La corrección de aceleración se adopta en función de p2649 de forma continua o con trigger de flancos.
El valor de señal 4000 hex (16384 dec) equivale a 100 %.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2645 CI: PosS Especificación directa consigna/MDI Corrección deceleración / MDI -a_over

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3618
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2693[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de deceleración en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Dependencia: Ver también: p2649, p2650, p2693

Atención: Si, al calcular el perfil de desplazamiento, se observa que la posición de destino no se alcanza con la corrección de deceleración programada sin invertir el sentido, al adoptar los valores dinámicos se aplica y permanece activa la corrección de deceleración mayor.

Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La corrección de deceleración se adopta en función de p2649 de forma continua o con trigger de flancos.

El valor de señal 4000 hex (16384 dec) equivale a 100 %.

p2646 CI: PosS Corrección de velocidad / Corr_v

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la corrección (override) de velocidad.

Esta corrección de velocidad actúa en los modos de operación "Especificación directa de consigna/MDI", "Juegos de desplazamiento", "Jog" y "Búsqueda de punto de referencia" (al desplazarse a la leva de referencia) wirksam.

Dependencia: Ver también: p2571, p2585, p2586, p2605, p2618, p2643, r2681

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: La corrección de velocidad efectiva (r2681) puede divergir de la especificada debido a límites ajustados (p.ej. velocidad máxima).

p2647 BI: PosS Especificación directa de consigna/MDI Selección / Selección MDI

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3620, 3625, 3640
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la selección del modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Dependencia: Ver también: p2640, p2641, p2642, p2643, p2644, p2645, p2646, p2648, p2649, p2650, p2651, p2652, p2653

Nota: En este modo Especificación se puede conmutar vía BI: p2653 entre Preparación y Posicionamiento.

En este modo, el posicionamiento incremental también es posible con el eje sin referenciar (r2684.11 = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2648 BI: PosS Especificación directa de consigna/MDI Tipo posicionamiento / MDI tipo_pos

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3620
	Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el tipo de posicionamiento en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

BI: p2648 = Señal 1

Está seleccionado el posicionamiento absoluto.

BI: p2648 = Señal 0

Está seleccionado el posicionamiento incremental.

Dependencia: Ver también: p2649, p2650, p2654

Ver también: A07461, F07488

Atención: Posicionamiento absoluto:

Para poder desplazar un eje éste tiene que estar referenciado (r2684.11 = 1).

Posicionamiento relativo:

Para poder desplazar un eje éste no tiene que estar referenciado.

Nota: El tipo de posicionamiento se adopta en función de p2649 de forma continua o con trigger de flancos.

La entrada de binector p2648 se evalúa sólo para entrada de conector: p2654 = 0. Con p2654 diferente a 0 se evalúa el tipo de posicionamiento mediante la fuente de señal ajustada.

p2649 BI: PosS Especific. directa consigna/MDI Tipo adopción Selección / MDI Tipo_adop Sel

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3620
	Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el tipo de adopción de los valores en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

BI: p2649 = Señal 1

Adopción continua de los valores (ver parámetro en dependencia).

BI: p2649 = Señal 0

Los valores se adoptan con BI: p2650 = Señal 0/1:

Dependencia: Ver también: p2642, p2643, p2644, p2645, p2648, p2650, p2651, p2652

Precaución: Con BI: p2649 = señal 1 se aplica lo siguiente:

El movimiento se inicia sin necesidad de señal de mando explícita.

Nota: El parámetro p2649 sólo es modificable para p0922 (p2079) = 999.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2650 BI: PosS Especificación directa consigna/MDI Adop. consigna Flanco / MDI Adop_cons

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la adopción de los valores en caso de selección con trigger de flancos (BI: p2649 = Señal 0) en el modo "Especificación directa de consigna/MDI".

BI: p2650 = Señal 0/1 y BI: p2649 = Señal 0

Adopción con trigger de flancos de los valores (ver parámetro en dependencia).

Dependencia: Ver también: p2640, p2641, p2642, p2643, p2644, p2645, p2648, p2649, p2651, p2652, r2684

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: El acuse de recibo se realiza a través de la señal de estado r2684.12 = señal 0/1.

En el modo "Especificación directa de consigna/MDI² se puede influir con las siguientes señales:

- Parada intermedia vía BI: p2640.
- Desechar petición de desplazamiento vía BI: p2641.

p2651 BI: PosS Especificación directa consigna/MDI Selección sentido pos. / MDI Sel_sent pos

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la selección de sentido positivo en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Dependencia: Ver también: p2576, p2648, p2649, p2650, p2652, p2653, p2654

Nota: Para "Preparación" es aplicable:

- A través de le entrada de binector es posible especificar el sentido de desplazamiento.
- Si se eligen simultáneamente ambos sentidos (p2651, p2652), el eje permanece parado.
- Si se anula la selección de ambos sentidos (p2651, p2652), el eje permanece parado.

Para "Posicionar" es aplicable:

Si está activada la corrección de módulo (BI: p2577 = Señal 1) y posicionamiento absoluto (BI: p2648 = Señal 1), es posible especificar el sentido de desplazamiento mediante las entradas de binector p2651 y p2652 como sigue:

BI: p2651 / BI: p2652

Señal 0 / Señal 0: Posicionar absolutamente por el camino más corto.

Señal 1 / Señal 0: Posicionar absolutamente en sentido positivo.

Señal 0 / Señal 1: Posicionar absolutamente en sentido negativo.

Señal 1 / Señal 1: Posicionar absolutamente por el camino más corto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2652 BI: PosS Especificación directa consigna/MDI Selección sentido neg. / MDI Sel_sent neg

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la selección de sentido negativo en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

Dependencia: Ver también: p2576, p2648, p2649, p2650, p2651, p2653, p2654

Nota: Para "Preparación" es aplicable:

- A través de le entrada de binector es posible especificar el sentido de desplazamiento.
- Si se eligen simultáneamente ambos sentidos (p2651, p2652), el eje permanece parado.
- Si se anula la selección de ambos sentidos (p2651, p2652), el eje permanece parado.

Para "Posicionar" es aplicable:

Si está activada la corrección de módulo (BI: p2577 = Señal 1) y posicionamiento absoluto (BI: p2648 = Señal 1), es posible especificar el sentido de desplazamiento mediante las entradas de binector p2651 y p2652 como sigue:

BI: p2651 / BI: p2652

Señal 0 / Señal 0: Posicionar absolutamente por el camino más corto.

Señal 1 / Señal 0: Posicionar absolutamente en sentido positivo.

Señal 0 / Señal 1: Posicionar absolutamente en sentido negativo.

Señal 1 / Señal 1: Posicionar absolutamente por el camino más corto.

p2653 BI: PosS Especificación directa consigna/MDI Preparación Selección / MDI Preparac Sel

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la preparación en el modo de operación "Especificación directa de consigna/MDI".

BI: p2653 = Señal 1

Preparación seleccionada.

BI: p2653 = Señal 0

Posicionamiento seleccionado.

Dependencia: Ver también: p2651, p2652

Nota: En el modo "Especificación directa de consigna/MDI" se puede conmutar al vuelo entre Preparación y Posicionamiento.

Para "Preparación" (BI: p2653 = señal 1) es aplicable:

Debe seleccionarse un sentido del desplazamiento a través de la entrada de binector p2651 y p2652.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2654 CI: PosS Especificación directa de consigna/MDI Adaptación modo / MDI Adapt. moco

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para la conexión del modo MDI a través de telegrama PROFIBUS 110 en el modo "Especificación directa de consigna/MDI".
CI: p2654 = 0
Se evalúan las siguientes entradas de binector.
CI: p2654 > 0
No se evalúan las siguientes entradas de binector:
-BI: p2648 (Tipo de posicionamiento)
- BI: p2651 (Selección sentido positivo)
- BI: p2652 (Selección sentido negativo)
En este caso ser aplica lo siguiente:
Señal vía CI: p2654 = xx0x hex -> Absoluto
Señal vía CI: p2654 = xx1x hex -> Relativo
Señal vía CI: p2654 = xx2x hex -> Abs_pos (sólo con corrección de módulo)
Señal vía CI: p2654 = xx3x hex -> Abs_neg (sólo con corrección de módulo)

Dependencia:
Ver también: p2648, p2651, p2652

p2655[0...1] BI: PosS Modo Seguimiento Selección / Seguim. Selec

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	[0] 1
		[1] 2526.7

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para elegir el modo Seguimiento.
BI: p2655[0] ó BI: p2655[1] = Señal 1
Modo Seguimiento tras la supresión de la habilitación de PosS (BI: p2656 = Señal 0).
BI: p2655[0] y BI: p2655[1] = señal 0
No hay modo Seguimiento tras la supresión de la habilitación de PosS (BI: p2656 = Señal 0).

Dependencia:
Ver también: p2656

Atención:
Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota:
Si se producen las siguientes incidencias se selecciona el modo Seguimiento con independencia de la señal aplicada:
- Tras el arranque.
- Tras una señal 0/1 en BI: p2658 (PosS Posición real válida Respuesta).
- Mientras está presente un fallo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2656 BI: PosS Posicionador simple Habilitación / PosS Habilit.

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2526.3

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la habilitación del posicionador simple.
BI: p2656 = Señal 1
El posicionador simple está habilitado.
BI: p2656 = Señal 0
El posicionador simple no está habilitado.

Dependencia: Ver también: r2526, p2655

p2657 CI: PosS Posición real/Valor de seteo posición / Pos real/Seteo pos

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610, 3616, 3620, 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2521[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la posición real/valor de seteo posición.

Dependencia: Ver también: r2521, p2658

Nota: En el modo Seguimiento la consigna de posición sigue a la señal en este conector.

p2658 BI: PosS Posición real válida Respuesta / Pos válida Resp

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2526.0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Posición real válida".
BI: p2658 = Señal 1
La posición real recibida vía CI: p2657 es válida.
BI: p2658 = Señal 0
La posición real recibida vía CI: p2657 no es válida.

Dependencia: Ver también: r2526, p2657

Nota: Durante la señal 0 se mantiene en el valor 0 la posición real (p2665).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2659 BI: PosS Referenciado activo Respuesta / Ref act Resp

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2526.1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Referenciado activo".
BI: p2659 = Señal 1
El referenciado está activo.
BI: p2659 = Señal 0
El referenciado no está activo.

Dependencia: Ver también: r2526

p2660 CI: PosS Valor medido Referenciar / Val med Ref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612, 3614
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2523[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor medido en la función "Referenciar".

Dependencia: Ver también: r2523

p2661 BI: PosS Valor medido válido Respuesta / Val med válid Resp

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612, 3614, 3615
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2526.2

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Valor medido válido".
BI: p2661 = Señal 1
El valor medido recibido vía CI: p2660 es válido.
BI: p2661 = Señal 0
El valor medido recibido vía CI: p2660 no es válido.

Dependencia: Ver también: r2526, p2660

p2662 BI: PosS Valor de calibración válido Respuesta / Vcal válido Resp

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2526.9

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Valor de calibración válido".
BI: p2662 = señal 1
El valor de calibración recibido vía CI: p2660 es válido.
BI: p2662 = señal 0
El valor de calibración recibido vía CI: p2660 no es válido.

Dependencia: Ver también: r2526, p2660

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2663 BI: PosS Sujeción activa Respuesta / Sujeción act Resp

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	2526.8

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la respuesta "Sujeción activa en desplazamiento a tope fijo".
BI: p2663 = señal 1
La sujeción está activa.
BI: p2663 = señal 0
La sujeción está inactiva.

Dependencia: Ver también: r2526

Nota: En el ajuste de fábrica, la respuesta de "Sujeción activa" depende de la señal BO: r2526.8 (sujeción activa en desplazamiento a tope fijo).

r2665 CO: PosS Consigna de posición / cons_s

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descripción: Visualiza la consigna de posición absoluta actual.

Dependencia: Ver también: p2530

Nota: Como estándar se establece la siguiente interconexión BICO: CI: p2530 = r2665

r2666 CO: PosS Consigna de velocidad / cons_v

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1000 LU/min]	- [1000 LU/min]	- [1000 LU/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad actual.

Dependencia: Ver también: p2531

Nota: Como estándar se establece la siguiente interconexión BICO: CI: p2531 = r2666

r2667 CO: PosS Compensación de holguras de inversión Valor / Holg invers Valor

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descripción: Visualiza el valor actualmente activo para la compensación de holguras de inversión.

Dependencia: Ver también: p2516

Nota: Como estándar se establece la siguiente interconexión BICO: CI: p2516 = r2667

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2669 CO: PosS Modo de operación actual / Modo oper act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3625, 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el modo de operación actual.
Valor = 00 hex -> Ningún modo activo
Valor = 01 hex -> Jog activo
Valor = 02 hex -> Búsqueda del punto de referencia activa
Valor = 04 hex -> Bloques de desplazamiento activos
Valor = 08 hex -> Posicionamiento con Especificación directa de consigna/MDI activo
Valor = 10 hex -> Preparación con Especificación directa de consigna/MDI activo
Valor = 20 hex -> Referenciado al vuelo activo

Dependencia:
Ver también: p2589, p2590, p2595, p2631, p2647, p2653

r2670.0...15 CO/BO: PosS Palabra de estado Bloque de desplazamiento activo / ZSW Blq_desp act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3615, 3625, 3650
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza la palabra de estado para el bloque de desplazamiento activo
r2670.0: Bloque de desplazamiento activo bit 0
...
r2670.5: Bloque de desplazamiento activo bit 5
r2670.15: MDI activo

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bloque de desplazamiento activo bit 0	Activo	no activo	-
01	Bloque de desplazamiento activo bit 1	Activo	no activo	-
02	Bloque de desplazamiento activo bit 2	Activo	no activo	-
03	Bloque de desplazamiento activo bit 3	Activo	no activo	-
04	Bloque de desplazamiento activo bit 4	Activo	no activo	-
05	Bloque de desplazamiento activo bit 5	Activo	no activo	-
15	MDI activo	Activo	no activo	-

Dependencia:
Ver también: p2631, p2647

Nota:
Rel. a bit 00 ... 05:
Visualiza el bloque de desplazamiento activo en el modo Bloques de desplazamiento.
Rel. a bit 15:
Con la señal 1 está activo el modo Especificación directa de consigna/MDI.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2671 CO: PosS Consigna de posición actual / cons_s act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610, 3616, 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza la consigna de posición que se procesa actualmente.

Nota: En peticiones no relacionadas con posiciones (p. ej. POS_SINFIN, NEG_SINFIN) se visualiza la posición 0.

r2672 CO: PosS Consigna de velocidad actual / Cons_v act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610, 3612, 3616, 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [1000 LU/min]	**Máx.** - [1000 LU/min]	**Ajuste de fábrica** - [1000 LU/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad que se procesa actualmente.

r2673 CO: PosS Corrección de aceleración actual / Corr_a act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610, 3612, 3616, 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la corrección de aceleración que se procesa actualmente.

Nota: En los modos de operación "Jog" y "Búsqueda del punto de referencia" actúa la corrección 100 %.

r2674 CO: PosS Corrección de deceleración actual / Corr_-a act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3610, 3612, 3616, 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la corrección de deceleración que se procesa actualmente.

Nota: En los modos de operación "Jog" y "Búsqueda del punto de referencia" actúa la corrección 100 %.

r2675 CO: PosS Petición actual / Petición act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 9	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza la petición que se procesa actualmente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Inactivo
1: POSICIONAR
2: TOPE FIJO
3: POS_SINFIN
4: NEG_SINFIN
5: ESPERAR
6: GOTO
7: SET_O
8: RESET_O
9: TIRÓN

Dependencia: Ver también: p2621

r2676 CO: PosS Parámetro de petición actual / Par pet act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el parámetro de petición que se procesa actualmente en el modo de operación "Bloques de desplazamiento".

Dependencia: Ver también: p2622

Nota: Dependiendo de la petición se visualiza lo siguiente:
TOPE FIJO: Par de amarre (0 ... 65536 [0,01 Nm] o fuerza de amarre (0 ... 65536 [N]), resp.
ESPERAR: Tiempo de espera [ms]
GOTO: Número de bloque
SET_O: 1, 2, 3 --> Salida directa 1, 2 ó 3 (ambas) seteada
RESET_O: 1, 2, 3 --> Salida directa 1, 2 ó 3 (ambas) seteada
TIRÓN: 0 --> Desactivar; 1 --> Activar

r2677 CO: PosS Modo de petición actual / Modo pet act

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el modo de petición que se procesa actualmente.

Dependencia: Ver también: p2623

r2678 CO: PosS Cambio externo de bloque Posición real / Ca ext blq s_real

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3615, 3616, 3620
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descripción: Visualiza la posición real si se producen las siguientes incidencias:
- Cambio externo de bloque a través del detector (p2632 = 0, BI: p2661 = señal 0/1).
- Cambio externo de bloque a través de BI: p2633 (p2632 = 1, BI: p2633 = señal 0/1).
- Activar petición de desplazamiento (BI: p2631 = señal 0/1).

Dependencia: Ver también: p2631, p2632, p2633, p2661

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2680 CO: PosS Separación entre leva de referencia y marca cero / Distancia leva/MC

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3612
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descripción: Visualiza la separación, determinada durante la búsqueda del punto de referencia, entre la leva de referencia y la marca cero.

r2681 CO: PosS Corrección de velocidad efectiva / Corr_v efectiva

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3630
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la corrección de velocidad efectiva actualmente.

Dependencia: Ver también: p2571, p2646

Nota: La corrección de velocidad efectiva puede diverger de la especificada debido a límites ajustados (p.ej. p2571, velocidad máxima).

r2682 CO: PosS Recorrido residual / Rec residual

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descripción: Visualiza el recorrido residual actual.

El recorrido residual es la diferencia de carrera que hay aún que recorrer hasta el final de la petición de posicionamiento actual.

Dependencia: Ver también: r2665, r2671, r2678

r2683.0...14 CO/BO: PosS Palabra de estado 1 / POS_ZSW1

SERVO (Lin, Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3645
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado 1 para el posicionador simple (PosS).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Seguimiento activo	Sí	No	3635, 4020
01	Limitación de velocidad activa	Sí	No	3630
02	Cons presente	Sí	No	3635
03	Posición de consigna alcanzada	Sí	No	3635
04	Eje avanza	Sí	No	3635
05	Eje retrocede	Sí	No	3635
06	Final de carrera software Menos alcanzado	Sí	No	3635
07	Final de carrera software Más alcanzado	Sí	No	3635
08	Posición real <= Posición de maniobra de leva 1	Sí	No	4025
09	Posición real <= Posición de maniobra de leva 2	Sí	No	4025
10	Salida directa 1 vía bloque de desplazamiento	Sí	No	3616
11	Salida directa 2 vía bloque de desplazamiento	Sí	No	3616
12	Tope fijo alcanzado	Sí	No	3616, 3617
13	Tope fijo Fuerza de amarre alcanzada	Sí	No	3616, 3617
14	Desplazamiento a tope fijo activo	Sí	No	3616, 3617

Dependencia: Ver también: r2684

Nota: Rel. a bit 02, 04, 05, 06, 07:
Estas señales identifican el estado después de la limitación de tirones.
Rel. a bit 08, 09:
Estas señales se generan en el módulo de función "Regulación de posición".

r2683.0...14 CO/BO: PosS Palabra de estado 1 / POS_ZSW1

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3645
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado 1 para el posicionador simple (PosS).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Seguimiento activo	Sí	No	3635, 4020
01	Limitación de velocidad activa	Sí	No	3630
02	Cons presente	Sí	No	3635
03	Posición de consigna alcanzada	Sí	No	3635
04	Eje avanza	Sí	No	3635

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

05	Eje retrocede	Sí	No	3635
06	Final de carrera software Menos alcanzado	Sí	No	3635
07	Final de carrera software Más alcanzado	Sí	No	3635
08	Posición real <= Posición de maniobra de leva 1	Sí	No	4025
09	Posición real <= Posición de maniobra de leva 2	Sí	No	4025
10	Salida directa 1 vía bloque de desplazamiento	Sí	No	3616
11	Salida directa 2 vía bloque de desplazamiento	Sí	No	3616
12	Tope fijo alcanzado	Sí	No	3616, 3617
13	Tope fijo Momento de amarre alcanzado	Sí	No	3616, 3617
14	Desplazamiento a tope fijo activo	Sí	No	3616, 3617

Dependencia: Ver también: r2684

Nota: Rel. a bit 02, 04, 05, 06, 07:

Estas señales identifican el estado después de la limitación de tirones.

Rel. a bit 08, 09:

Estas señales se generan en el módulo de función "Regulación de posición".

r2684.0...15 CO/BO: PosS Palabra de estado 2 / POS_ZSW2

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3646
Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado 2 para el posicionador simple (PosS).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Búsqueda del punto de referencia activa	Activo	no activo	3612
01	Referenciado al vuelo activo	Activo	no activo	3614
02	Referenciado activo	Activo	no activo	-
03	Marca presión fuera de ventana exterior	Sí	No	3614
04	Eje acelerando	Sí	No	3635
05	Eje decelerando	Sí	No	3635
06	Limitación de tirones activa	Sí	No	3635
07	Activar corrección	Sí	No	3635
08	Error de seguimiento dentro de la tolerancia	Sí	No	4025
09	Corrección de módulo activo	Sí	No	-
10	Posición de destino alcanzada	Sí	No	4020
11	Punto de referencia seteado	Sí	No	3612, 3614, 3630
12	Confirmación Bloque de desplazamiento activada	Sí	No	3616, 3620
13	Leva Parada Menos activa	Sí	No	3630
14	Leva Parada Más activa	Sí	No	3630
15	Orden de desplazamiento activa	Sí	No	3635

Nota: Rel. a bit 02:

La señal "Referenciado activo" resulta de la operación lógica O entre "Búsqueda del punto de referencia activa" y "Referenciado al vuelo activo".

Rel. a bit 00 ... 07 y 11 ... 14:

Estas señales se generan en el módulo de función "Posicionador simple".

Rel. a bit 08:

Esta señal se genera en el módulo de función "Regulación de posición".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2685 CO: PosS Valor corrector / Valor corrector

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3635
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [LU]	**Máx.** - [LU]	**Ajuste de fábrica** - [LU]

Descripción: Visualiza el valor corrector para la posición real.

Dependencia: Ver también: r2684

Nota: Como estándar se establece la siguiente interconexión BICO: CI: p2513 = r2685
Con este valor se realizan p. ej. correcciones de módulo.

r2686[0...1] CO: PosS Limitación de fuerza activa / Lim_fuerz activa

SERVO (Lin, PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3617
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la limitación de fuerza que está activa.
r2686[0]: Visualiza la limitación de fuerza superior activa al desplazarse al tope fijo (referida a CI: p1522, CI: p1523).
r2686[1]: Visualiza la limitación de fuerza inferior activa al desplazarse al tope fijo (referida a CI: p1522, CI: p1523).

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, r2676

Nota: Como estándar se establecen las interconexiones BICO siguientes:
CI: p1528 = r2686[0]
CI: p1529 = r2686[1]

r2686[0...1] CO: PosS Limitación de par activa / Lim_par activa

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3617
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la limitación de par que está activa.
r2686[0]: Visualiza la limitación de par superior activa al desplazarse al tope fijo (referida a CI: p1522, CI: p1523).
r2686[1]: Visualiza la limitación de par inferior activa al desplazarse al tope fijo (referida a CI: p1522, CI: p1523).

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, r2676

Nota: Como estándar se establecen las interconexiones BICO siguientes:
CI: p1528 = r2686[0]
CI: p1529 = r2686[1]

r2687 CO: PosS Consigna de fuerza / F_cons

SERVO (Lin, PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3617
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [N]	**Máx.** - [N]	**Ajuste de fábrica** - [N]

Descripción: Visualiza la consigna de fuerza activa al alcanzar el tope fijo (referido a CI: p1522, CI: p1523).

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, r2676

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2687 CO: PosS Consigna de par / M_cons

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3616, 3617
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Nm]	**Máx.** - [Nm]	**Ajuste de fábrica** - [Nm]

Descripción: Visualiza la consigna de par activa al alcanzar el tope fijo (referido a CI: p1522, CI: p1523).

Dependencia: Ver también: p1520, p1521, p1522, p1523, r2676

p2690 CO: PosS Posición Consigna prefijada / Posición Cons pref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3618
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -2147482648 [LU]	**Máx.** 2147482647 [LU]	**Ajuste de fábrica** 0 [LU]

Descripción: Ajusta una consigna prefijada para la posición.

Dependencia: Ver también: p2642, p2648

Nota: Como estándar se establece la siguiente interconexión BICO: CI: p2642 = r2690

p2691 CO: PosS Velocidad Consigna prefijada / v Cons pref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3618
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1 [1000 LU/min]	**Máx.** 40000000 [1000 LU/min]	**Ajuste de fábrica** 600 [1000 LU/min]

Descripción: Ajusta una consigna prefijada para la velocidad.

Dependencia: Ver también: p2643

Nota: Como estándar se establece la siguiente interconexión BICO: CI: p2643 = r2691

p2692 CO: PosS Corrección de aceleración Consigna prefijada / Corr_a Cons pref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3618
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.100 [%]	**Máx.** 100.000 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.000 [%]

Descripción: Ajusta una consigna prefijada para la corrección de aceleración.

Dependencia: Ver también: p2572, p2644

Nota: Como estándar se establece la siguiente interconexión BICO: CI: p2644 = r2692
El porcentaje está referido a la aceleración máxima (p2572).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2693 CO: PosS Corrección de deceleración Consigna prefijada / Corr_-a Cons pref

SERVO (PosS), VECTOR (PosS)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3618
Grupo Parám.: Posicionador simple	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.100 [%]	100.000 [%]	100.000 [%]

Descripción: Ajusta una consigna prefijada para la corrección de deceleración.

Dependencia: Ver también: p2573, p2645

Nota: Como estándar se establece la siguiente interconexión BICO: CI: p2645 = r2693

El porcentaje está referido a la deceleración máxima (p2573).

r2700 CO: Frecuencia de referencia / f_ref

A_INF, B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la magnitud de referencia actual para la frecuencia (p2000).

Todas las frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Este parámetro tiene como unidad Hz.

Dependencia: Ver también: p2000

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2000 en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

r2700 CO: Velocidad de referencia/Frecuencia de referencia / n_ref/f_ref

ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la magnitud de referencia para velocidad de giro y frecuencia (p2000).

Todas las velocidades de giro o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.

La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Es aplicable: Frecuencia de referencia (en Hz) = Velocidad de referencia (en 1/min)/60)

Este parámetro tiene como unidad 1/min..

Dependencia: Ver también: p2000

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2000 en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2700 CO: Velocidad de referencia/Frecuencia de referencia actual / v_ref/f_ref act

ENCODER (EncLineal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la magnitud de referencia actual de velocidad lineal y frecuencia.
Todas las velocidades lineales o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.
La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.
Es aplicable: frecuencia de referencia (en Hz) = velocidad de referencia en (m/min)/60

Dependencia: Ver también: p2000

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2000 en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

r2700 CO: Frecuencia de referencia actual / f_ref act

S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la magnitud de referencia actual para la frecuencia (p2000).
Todas las frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.
Este parámetro tiene como unidad Hz.

Dependencia: Ver también: p2000

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2000 en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

r2700 CO: Velocidad de referencia/Frecuencia de referencia actual / v_ref/f_ref act

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la magnitud de referencia actual de velocidad lineal y frecuencia.
Todas las velocidades lineales o frecuencias especificadas están referidas a esta magnitud de referencia.
La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.
Es aplicable: frecuencia de referencia (en Hz) = velocidad de referencia en (m/min)/60

Dependencia: Ver también: p2000

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia en la unidad actualmente seleccionada y sólo está disponible para la interconexión con Drive Control Chart (DCC).

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

Ejemplo 1:

La señal de una entrada analógica (p. ej. r4055[0]) se interconecta con la consigna de velocidad lineal (p. ej. p1070[0]). El valor de entrada porcentual actual se convierte de forma cíclica en la consigna absoluta de velocidad lineal a través de la velocidad de referencia (p2000).

Ejemplo 2:

La consigna procedente de PROFIBUS (r2050[1]) se interconecta con una consigna de velocidad lineal (p. ej. p1070[0]). El valor actual de entrada se convierte cíclicamente en un porcentaje a través de la normalización especificada de 4000 hex. Este valor porcentual se convierte en la consigna absoluta de velocidad lineal a través de la velocidad de referencia (p2000)

r2701 CO: Tensión de ref. / Tensión de ref.

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Saca por conector la magnitud de referencia para tensiones p2001.

Todas las tensiones relativas están referidas a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Este parámetro tiene como unidad Vef.

Dependencia: Ver también: p2001

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2001 en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

r2702 CO: Intensidad de ref. / Intensidad de ref.

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Saca por conector la magnitud de referencia para intensidades p2002.

Todas las intensidades relativas están referidas a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Este parámetro tiene como unidad Aef.

Dependencia: Ver también: p2002

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2002 en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2703 CO: Par de referencia / Par de referencia

SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Saca por conector la magnitud de referencia p2003 para par (r0108.12 = 0) o fuerza (r0108.12 = 1).

Todos los pares o fuerzas relativos -(r0108.12 = 0) o (r0108.12 = 1), resp.- están referidos a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

La unidad de este parámetro es igual a la unidad elegida para p2003.

Dependencia: p0505, r0108.12

Ver también: p2003

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2003, con la unidad actualmente elegida, en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

r2703 CO: Fuerza de referencia actual / Fuerza de ref act

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la magnitud de referencia actual para fuerzas.

Todas las fuerzas especificadas están referidas a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Dependencia: p0505, r0108.12

Ver también: p2003

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia en la unidad actualmente seleccionada y sólo está disponible para la interconexión con Drive Control Chart (DCC).

Si una interconexión BICO se establece entre diferentes magnitudes físicas, entonces las respectivas magnitudes de referencia sirven como factor de conversión.

Ejemplo:

La fuerza total real (r0079[0]) se interconecta con una hembrilla de medida (p. ej. p0771[0]). La fuerza actual se convierte cíclicamente en un porcentaje de la fuerza de referencia (p2003) y se saca de acuerdo a la escala ajustada.

r2704 CO: Potencia de ref. / Potencia de ref.

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Saca por conector la magnitud de referencia para potencias p2004.

Todas las potencias relativas están referidas a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

La unidad de este parámetro es igual a la unidad elegida para p2004.

Dependencia: Para la alimentación este valor se obtiene multiplicando tensión por intensidad; para regulaciones multiplicando par por velocidad.

Ver también: r2004

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2004, con la unidad actualmente elegida, en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

La potencia de referencia se calcula como sigue:

- 2 * Pi * Velocidad de referencia / 60 * Par de referencia (motor)
- Tensión de referencia * Intensidad de referencia * raíz(3) (alimentación)

r2705 CO: Ángulo referencia / Ángulo referencia

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Saca por conector la magnitud de referencia para ángulos p2005.

Todos los ángulos especificados de forma relativa están referidos a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Este parámetro tiene como unidad grados.

Dependencia: Ver también: p2005

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2005 en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

r2706 CO: Temp. referencia / Temp. referencia

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Saca por conector la magnitud de referencia para temperaturas.

Todas las temperaturas especificadas de forma relativa están referidas a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

Este parámetro tiene como unidad grados centígrados.

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia para temperatura en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico sin cambio alguno.

r2707 CO: Aceleración de referencia / Acelerac_ref

SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Saca por conector la magnitud de referencia para aceleraciones p2007.

Todas las aceleraciones especificadas de forma relativa están referidas a esta magnitud de referencia. La magnitud de referencia en este parámetro equivale a 100 % ó 4000 hex ó 4000 0000 hex.

La unidad de este parámetro es igual a la unidad elegida para p2007.

Dependencia: r0108.12, p0505

Ver también: p2007

Nota: Este parámetro representa el valor numérico de la magnitud de referencia p2007 en calidad de salida de conector para la interconexión usado Drive Control Chart (DCC). A partir de esta salida de conector puede importarse en DCC el valor numérico, con la unidad actualmente elegida, sin cambio alguno.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2720[0...n] Reductor de carga Configuración / Redcarg Config

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el seguimiento de posición con un reductor de carga.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Reductor de carga Activar seguimiento de posición	Sí	No	-
01	Tipo de eje	Eje lineal	Eje giratorio	-
02	Reductor de carga Resetear posición	Sí	No	-

Nota: Con los siguientes sucesos, los valores de posición guardados en memoria no volátil se ponen automáticamente a cero:

- detección de un cambio de encóder.
- cambio de la configuración del juego de datos del encóder (Encoder Data Set, EDS).
- nueva calibración del encóder absoluto.

p2721[0...n] Reductor de carga Encóder absoluto giratorio Vueltas virtuales / Abs gir vuel

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4194303	0

Descripción: Ajusta el número de vueltas discriminable en un encóder absoluto giratorio con seguimiento de posición activado del reductor de carga.

Dependencia: Este parámetro sólo tiene importancia con un encóder absoluto (p0404.1 = 1) con seguimiento de posición activado del reductor de carga (p2720.0 = 1).

Nota: La resolución ajustada debe ser representable vía r2723.

Para ejes giratorios/ejes de módulo es aplicable:

Este parámetro se preajusta a p0421 y se puede modificar.

Para ejes lineales es aplicable:

Este parámetro se preajusta a p0421, se amplía con 6 bits para información multivuelta (rebases máximos) y no se puede modificar.

p2722[0...n] Reductor de carga Seguimiento de posición Banda de tolerancia / Seg.pos Tol

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(1, 4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00	4294967300.00	0.00

Descripción: Ajusta una banda de tolerancia en el seguimiento de posición.

Tras la conexión se determina la diferencia entre la posición memorizada y la posición actual; en función de ello se activa lo siguiente:

Diferencia dentro de la banda de tolerancia --> La posición se reproduce en base al valor real actual del encóder.

Diferencia fuera de la banda de tolerancia --> Se señaliza el aviso correspondiente.

Dependencia: Ver también: F07449

Precaución: No se detecta un movimiento en p. ej. una rango completo del encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El valor se indica como número entero de impulsos de encóder.
El valor se preajusta automáticamente con p2720.0 = 1 a un cuarto del rango del rango del encóder.
Ejemplo:
Un cuarto del rango del encóder = (p0408 * p0421)/4
En algunos casos no es posible ajustar con exactitud la banda de tolerancia debido al tipo de datos (número de coma flotante con mantisa de 23 bits).

r2723[0...n] CO: Reductor de carga Valor absoluto / Redcarg Val_abs

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4010, 4704
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el valor absoluto tras el reductor de carga.
Atención: El valor real de posición del encóder debe solicitarse mediante la palabra de mando de encóder Gn_STW.13.
Nota: Los incrementos se visualizan en el mismo formato que r0483.

r2724[0...n] CO: Reductor de carga Diferencia de posición / Redcarg Dif_pos

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la diferencia de posición antes del reductor de carga entre la desconexión y la conexión.
Nota: Los incrementos se visualizan en el mismo formato que r0483/r2723.
Si no está activado el reductor de medida del encóder en motor, la diferencia de posición debe leerse en incrementos del encóder.
Si está activado el reductor de medida del encóder en motor, la diferencia de posición está convertida con el factor del reductor de medida.

p2730[0...3] BI: RP Acondicion. posición real Activar corrección negado (flanco) / Ac_Vreal Corr neg

SERVO (Reg_pos), VECTOR (Reg_pos)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 4010, 4015
	Grupo Parám.: Regulación de posición	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la función "Acondicionamiento de posición real Activar corrección negativa (flanco)".
Señal 0/1:
Se activa negado el valor corrector aplicado mediante la entrada de conector p2513.
Índice: [0] = Regulac posición
[1] = Encóder 1
[2] = Encóder 2
[3] = Encóder 3
Dependencia: Ver también: p2502, p2513, r2684

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2810[0...1] BI: Combinación Y en entradas / Entradas Y

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2634
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta las fuentes de señal para las entradas de la combinación Y.

Dependencia: Ver también: r2811

Nota: [0]: Combinación Y de entrada 1 --> El resultado se muestra en r2811.0 .
[1]: Combinación Y de entrada 2 --> El resultado se muestra en r2811.0 .

r2811.0 CO/BO: Resultado de combinación Y / Resultado Y

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2634
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el resultado de la combinación Y.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Resultado de combinación Y	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p2810

p2816[0...1] BI: Entradas de combinación O / Entradas O

SERVO, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2634
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta las fuentes de señal para las entradas de la combinación O.

Dependencia: Ver también: r2817

Nota: [0]: Combinación O de entrada 1 --> El resultado se muestra en r2817.0.
[1]: Combinación O de entrada 2 --> El resultado se muestra en r2817.0.

r2817.0 CO/BO: Resultado de combinación O / Resultado O

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2634
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el resultado de la combinación O.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Resultado de combinación O	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p2816

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2900[0...n] CO: Val fijo 1 [%] / Val fijo 1 [%]

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1021
	Grupo Parám.: Bloques de función libres	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. -10000.00 [%]	**Máx.** 10000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajusta un valor porcentual fijo.

Dependencia: Ver también: p2901, p2930

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: El valor puede usarse para interconectar un escalado (p. ej. escalado de la consigna principal).

p2901[0...n] CO: Val fijo 2 [%] / Val fijo 2 [%]

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1021
	Grupo Parám.: Bloques de función libres	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. -10000.00 [%]	**Máx.** 10000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajusta un valor porcentual fijo.

Dependencia: Ver también: p2900, p2930

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: El valor puede usarse para interconectar un escalado (p. ej. escalado de la consigna adicional).

r2902[0...14] CO: Valores fijos [%] / Valores fijos [%]

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1021
	Grupo Parám.: Bloques de función libres	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Fuentes de señal para valores porcentuales utilizados con frecuencia.

Índice:
[0] = Valor fijo +0 %
[1] = Valor fijo +5 %
[2] = Valor fijo +10 %
[3] = Valor fijo +20 %
[4] = Valor fijo +50 %
[5] = Valor fijo +100 %
[6] = Valor fijo +150 %
[7] = Valor fijo +200 %
[8] = Valor fijo -5 %
[9] = Valor fijo -10 %
[10] = Valor fijo -20 %
[11] = Valor fijo -50 %
[12] = Valor fijo -100 %
[13] = Valor fijo -150%
[14] = Valor fijo -200 %

Dependencia: Ver también: p2900, p2901, p2930

Nota: Estas fuentes de señal pueden utilizarse, por ejemplo, para interconectar escalas.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2930[0...n] CO: Val fijo M [Nm] / Val fijo M [Nm]

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1021
	Grupo Parám.: Bloques de función libres	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. -100000.00 [Nm]	**Máx.** 100000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: Ajusta un valor fijo para el par.

Dependencia: Ver también: p2900, p2901

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: El valor puede usarse p. ej. para interconectar un par adicional.

p2930[0...n] CO: Valor fijo F [N] / Valor fijo F [N]

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 1021
	Grupo Parám.: Bloques de función libres	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2003	**Lista experto:** 1
	Mín. -100000.00 [N]	**Máx.** 100000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: Ajusta un valor fijo para la fuerza.

Dependencia: Ver también: p2900, p2901

Atención: Una interconexión BICO con un parámetro perteneciente a un juego de parámetros de accionamiento actúa siempre sobre el juego activo.

Nota: El valor puede usarse p. ej. para interconectar una fuerza adicional.

p3016 IDMot Constante de par identificada / kT ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 28_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Nm/A]	**Máx.** 100.00 [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm/A]

Descripción: Constante de par del motor síncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta constante de par puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0316 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0316, r0334, r1937, p1960

p3016 IDMot Constante de fuerza identificada / kT ident

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 29_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [N/Aef]	**Máx.** 1000.00 [N/Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N/Aef]

Descripción: Constante de fuerza del motor lineal síncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta constante de fuerza puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0316 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0316, r0334, r1937, p1960

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3017 IDMot Constante de tensión identificada / kE ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [Vef]	**Máx.** 10000.0 [Vef]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef]

Descripción: Constante de tensión del motor síncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta constante de tensión puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0317 con p1910/p1960 = -3.
Unidad con motores síncronos giratorios:Vef/(1000 1/min), compuesta

Dependencia: Ver también: p0317, r1938, p1960

p3017 IDMot Constante de tensión identificada / kE ident

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [Vef s/m]	**Máx.** 1000.0 [Vef s/m]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [Vef s/m]

Descripción: Constante de tensión del motor lineal síncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta constante de tensión puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0317 con p1910/p1960 = -3.
Unidad con motores síncronos lineales: Vef s/m, fase

Dependencia: Ver también: p0317, r1938, p1960

p3020 IDMot Corriente magnetizante identificada / I_mag ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [Aef]	**Máx.** 5000.000 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [Aef]

Descripción: Corriente magnetizante del motor asíncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta corriente magnetizante puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0320 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0320, r0331, p1910, r1948, p1960

p3027 IDMot Ángulo de carga óptimo identificado / phi_carg ópt ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [°]	**Máx.** 135.0 [°]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [°]

Descripción: Ángulo de carga óptimo del motor síncrono determinado por la identificación de datos del motor.
Este ángulo de carga óptimo puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0327 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0327, r1947, p1960

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3028 IDMot Constante de par de reluctancia identificada / kT_reluctanc ident

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.00 [mH]	**Máx.** 1000.00 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mH]

Descripción: Constante de par de reluctancia del motor síncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta constante de par de reluctancia puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0328 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0328, r1939, p1960

p3028 IDMot Constante de fuerza de reluctancia identificada / kT_reluctanc ident

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -1000.00 [mH]	**Máx.** 1000.00 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mH]

Descripción: Constante de fuerza de reluctancia del motor síncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta constante de fuerza de reluctancia puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0328 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0328, r1939, p1960

p3030 IDMot Offset del ángulo de conmutación identificado / Offset_áng_conm

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -180.00 [°]	**Máx.** 180.00 [°]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [°]

Descripción: Offset del ángulo de conmutación del motor síncrono determinado por la identificación de datos del motor.
Este offset del ángulo de conmutación puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0431 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0431, p1910, p1960, r1984

p3031 IDMot Inversión encóder Valor real identificado / Inv Enc Vrea ident

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Inversión del valor real de encóder determinada por la identificación de datos del motor.
Esta inversión puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0410 con p1910/p1960 = -3.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Invertir valor real de velocidad	Sí	No	4710, 4715
01	Invertir la posición real	Sí	No	4704

Dependencia: Ver también: p0410, p1910, p1960

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3031 IDMot Inversión encóder Valor real identificado / Inv Enc Vrea ident

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Inversión del valor real de encóder determinada por la identificación de datos del motor.
Esta inversión puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0410 con p1910/p1960 = -3.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Invertir la velocidad lineal real	Sí	No	4710, 4715
01	Invertir la posición real	Sí	No	4704

Dependencia: Ver también: p0410, p1910, p1960

p3041 IDMot Momento de inercia identificado / Ident M_inercia

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000000 [kgm²]	100000.000000 [kgm²]	0.000000 [kgm²]

Descripción: Momento de inercia del motor determinado por la identificación de datos del motor.
Este momento de inercia del motor puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0341 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0341, p1960, r1969

p3041 IDMot Masa del motor identificada / Masa mot ident

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 27_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000000 [kg]	10000.000000 [kg]	0.000000 [kg]

Descripción: Masa del motor determinada por la identificación de datos del motor.
Esta masa puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0341 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0341, p1960, r1969

p3042 IDMot Carga Momento de inercia identificado / Carga Mom_inerc id

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 25_1	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00000 [kgm²]	100000.00000 [kgm²]	0.00000 [kgm²]

Descripción: Momento de inercia de carga determinado por la identificación de datos del motor.
Este momento de inercia de carga puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1498 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0342, p1498, p1960, r1969

Nota: Para p1910/p1960 = -3 se ajusta p0342 = 1 (relación entre total y del motor).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3042 IDMot Carga Masa identificada / Carga Masa ident

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 27_1	**Selección de unidad:** p0100
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [kg]	**Máx.** 10000.00000 [kg]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [kg]

Descripción: Masa de carga determinada por la identificación de datos del motor.
Esta masa de carga puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1498 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0342, p1498, p1960, r1969

Nota: Para p1910/p1960 = -3 se ajusta p0342 = 1 (relación entre total y del motor).

p3045 IDMot Característica de fuerza kT1 identificada / kT1 ident

SERVO (Lin, Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -340.28235E36 [N/Aef]	**Máx.** 340.28235E36 [N/Aef]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N/Aef]

Descripción: Coeficiente kT1 para la característica de fuerza del motor lineal síncrono determinado por la identificación de datos del motor.
Este coeficiente puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0645 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0645, p0646, p0647, p0648, p1960, p3046, p3047, p3048

p3045 IDMot Característica de par kT1 identificada / kT1 ident

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -340.28235E36 [Nm/A]	**Máx.** 340.28235E36 [Nm/A]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm/A]

Descripción: Coeficiente kT1 para la característica de par del motor síncrono determinado por la identificación de datos del motor.
Este coeficiente puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0645 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0645, p0646, p0647, p0648, p1960, p3046, p3047, p3048

p3046 IDMot Característica de fuerza kT3 identificada / kT3 ident

SERVO (Lin, Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Coeficiente kT3 para la característica de fuerza del motor lineal síncrono determinado por la identificación de datos del motor.
Este coeficiente puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0646 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0645, p0646, p0647, p0648, p1960, p3045, p3047, p3048

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3046 IDMot Característica de par kT3 identificada / kT3 ident

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Coeficiente kT3 para la característica de par del motor síncrono determinado por la identificación de datos del motor.

Este coeficiente puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0646 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0645, p0646, p0647, p0648, p1960, p3045, p3047, p3048

p3047 IDMot Característica de fuerza kT5 identificada / kT5 ident

SERVO (Lin, Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Coeficiente kT5 para la característica de fuerza del motor lineal síncrono determinado por la identificación de datos del motor.

Este coeficiente puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0647 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0645, p0646, p0647, p0648, p1960, p3045, p3046, p3048

p3047 IDMot Característica de par kT5 identificada / kT5 ident

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Coeficiente kT5 para la característica de par del motor síncrono determinado por la identificación de datos del motor.

Este coeficiente puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0647 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0645, p0646, p0647, p0648, p1960, p3045, p3046, p3048

p3048 IDMot Característica de fuerza kT7 identificada / kT7 ident

SERVO (Lin, Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Coeficiente kT7 para la característica de fuerza del motor lineal síncrono determinado por la identificación de datos del motor.

Este coeficiente puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0648 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0645, p0646, p0647, p0648, p1960, p3045, p3046, p3047

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3048 IDMot Característica de par kT7 identificada / kT7 ident

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, REL, FEM	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Coeficiente kT7 para la característica de par del motor síncrono determinado por la identificación de datos del motor.

Este coeficiente puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0648 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0645, p0646, p0647, p0648, p1960, p3045, p3046, p3047

p3049[0...n] IDMot Velocidad de actuación debilitamiento campo identificada / ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00000 [1/min]	210000.00000 [1/min]	0.00000 [1/min]

Descripción: Velocidad de actuación del debilitamiento de campo determinada por la identificación de datos del motor.

Esta velocidad de actuación puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0348 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0348, p1910, p1960

p3049[0...n] IDMot Veloc. lineal actuación debilitamiento campo identificada / v_deb_campo id

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00000 [m/min]	1000.00000 [m/min]	0.00000 [m/min]

Descripción: Velocidad lineal de actuación del debilitamiento de campo determinada por la identificación de datos del motor.

Esta velocidad lineal de actuación puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0348 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0348, p1910, p1960

p3050[0...n] IDMot Resistencia estatórica identificada / R_estátor ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00000 [ohmios]	2000.00000 [ohmios]	0.00000 [ohmios]

Descripción: Resistencia estatórica determinada por la identificación de datos del motor.

Esta resistencia estatórica puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0350 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0350, p1910, r1912

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3054[0...n] IDMot Resistencia rotórica identificada / R_rotor ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 16_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [ohmios]	**Máx.** 300.00000 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [ohmios]

Descripción: Resistencia rotórica del motor asíncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta resistencia rotórica puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0354 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0354, p0625, p1910, r1927, p1960

Nota: Este parámetro no se usa con motores síncronos (p0300 = 2xx).

p3056[0...n] IDMot Inductancia dispersa del estátor identificada / L_disp estátor

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 1000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Inductancia dispersa del estátor determinada por la identificación de datos del motor.
Esta inductancia dispersa del estátor puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0356 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0356, p1910, r1932

p3058[0...n] IDMot Inductancia dispersa del rotor identificada / L_disp rotor

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 1000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Inductancia dispersa del rotor del motor asíncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta inductancia dispersa del rotor puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0358 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0358, p1910, r1932

p3060[0...n] IDMot Inductancia magnetizante identificada / IDMot Lh ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 15_1	**Selección de unidad:** p0349
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [mH]	**Máx.** 10000.00000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [mH]

Descripción: Inductancia magnetizante del motor asíncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta inductancia magnetizante puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p0360 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p0360, p1910, r1936, p1960

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3070 IDMot Error de reproducción de tensión Valor final identificado / Error_U Val_fin id

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [V]	**Máx.** 100.000 [V]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [V]

Descripción: Valor final del error de reproducción de tensión determinado por la identificación de datos del motor.
Este valor final puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1952 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p1910, p1952, p1953, p3071

p3071 IDMot Error reproducción tensión Offset intensidad identificado / Error_U offset_I

SERVO (Reg_M avz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [A]	**Máx.** 100.000 [A]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [A]

Descripción: Offset de intensidad del error de reproducción de tensión determinado por la identificación de datos del motor.
Este offset de intensidad puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1953 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p1910, p1952, p1953, p3070

p3080 IDMot Regulador de flujo Ganancia P identificada / Reg_flujo Kp ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [A/Vs]	**Máx.** 999999.0 [A/Vs]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [A/Vs]

Descripción: Ganancia P del regulador de flujo del motor asíncrono determinada por la identificación de datos del motor.
Esta ganancia P puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1590 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p1590, p1910

p3081 IDMot Regulador de flujo Tiempo de acción integral identificado / Reg_flujo Tn ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [ms]	**Máx.** 10000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Tiempo de acción integral del regulador de flujo del motor asíncrono determinado por la identificación de datos del motor.
Este tiempo de acción integral puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1592 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p1592, p1910

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3082 IDMot Regulador de intensidad Ganancia P identificada / Reg_I Kp ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** 18_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000 [V/A]	**Máx.** 100000.000 [V/A]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [V/A]

Descripción: Ganancia P del regulador de intensidad determinada por la identificación de datos del motor.
Esta ganancia P puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1715 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p1715, p1910

p3083 IDMot Regulador intensidad Tiempo acción integral identificado / Reg_I Tn ident

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 1000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Tiempo de acción integral del regulador de intensidad determinado por la identificación de datos del motor.
Este tiempo de acción integral puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1717 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p1717, p1910

p3088 IDMot Modelo motor con encóder Veloc. conmutación identificada / ModMot n_conm id

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [1/min]	**Máx.** 210000.00000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [1/min]

Descripción: Velocidad de conmutación determinada para el modelo de motor con encóder por la identificación de datos del motor.
Esta velocidad de conmutación puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1752 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p1752, p1910

p3088 IDMot Modelo motor con encód. Veloc. lineal conmut. identificada / v_conm encód id

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00000 [m/min]	**Máx.** 1000.00000 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00000 [m/min]

Descripción: Velocidad lineal de conmutación determinada para el modelo de motor con encóder por la identificación de datos del motor.
Esta velocidad lineal de conmutación puede modificarse tras la identificación y adoptarse en p1752 con p1910/p1960 = -3.

Dependencia: Ver también: p1752, p1910

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3090[0...n] IDPol basada en elasticidad Configuración / IDPol el Config

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la identificación de posición polar basada en elasticidad.

En función del diseño mecánico (secuencia máquina - encóder - freno) y de la fuerza de frenado, la identificación de posición polar puede causar elongaciones en uno u otro sentido de regulación.

Rel. a bit 00 = 0:

La elongación causada por la identificación de posición polar actúa en el sentido de regulación positivo.

Rel. a bit 00 = 1:

La elongación causada por la identificación de posición polar actúa en el sentido de regulación negativo.

Esto sólo puede ocurrir en un sistema de medida lineal si el freno está instalado entre la máquina y el sistema de medida y dicho freno es lo suficientemente fuerte para ello.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Inversión de signo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

p3091[0...n] IDPol basada en elasticidad Tiempo de rampa / IDPol el t_rampa

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [ms]	1000.0 [ms]	250.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de rampa para el incremento de intensidad al ejecutar la identificación de la posición polar basada en la elasticidad.

Para reducir la carga mecánica de la máquina, la intensidad se incrementa gradualmente.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

p3092[0...n] IDPol basada en elasticidad Tiempo de espera / IDPol el t_espera

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [ms]	1000.0 [ms]	100.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de espera entre dos mediciones al ejecutar la identificación de posición polar basada en elasticidad.

El tiempo de espera entre las dos mediciones es necesario para evitar resonancias mecánicas.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3093[0...n] IDPol basada en elasticidad Proceso de medición Cantidad / IDPol el Proc med

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	6	56	12

Descripción: Ajusta la cantidad de mediciones al ejecutar la identificación de posición polar basada en elasticidad.
Al incrementar este valor el resultado es más exacto pero la identificación tarda más tiempo.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3094, p3095, p3096, r3097
Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

p3094[0...n] IDPol basada en elasticidad Elongación esperada / IDPol el elong esp

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0000 [°]	90.0000 [°]	0.0030 [°]

Descripción: Ajusta la elongación esperada al ejecutar la identificación de posición polar basada en la elasticidad.
Lo adecuado es el siguiente ajuste: p3094 < p3095.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3095, p3096, r3097
Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

p3094[0...n] IDPol basada en elasticidad Elongación esperada / IDPol el elong esp

SERVO (Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0000 [mm]	90.0000 [mm]	0.0030 [mm]

Descripción: Ajusta la elongación esperada al ejecutar la identificación de posición polar basada en la elasticidad.
Lo adecuado es el siguiente ajuste: p3094 < p3095.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3095, p3096, r3097
Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

p3095[0...n] IDPol basada en elasticidad Elongación admisible / IDPol el elong adm

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0000 [°]	90.0000 [°]	1.0000 [°]

Descripción: Ajusta la elongación admisible al ejecutar la identificación de posición polar basada en la elasticidad.
Lo adecuado es el siguiente ajuste: p3094 < p3095.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3096, r3097
Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

p3095[0...n] IDPol basada en elasticidad Elongación admisible / IDPol el elong adm

SERVO (Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0000 [mm]	90.0000 [mm]	1.0000 [mm]

Descripción: Ajusta la elongación admisible al ejecutar la identificación de posición polar basada en la elasticidad.
Lo adecuado es el siguiente ajuste: p3094 < p3095.

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3096, r3097
Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

p3096[0...n] IDPol basada en elasticidad Intensidad / IDPol el Intens

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [Aef]	20000.000 [Aef]	0.000 [Aef]

Descripción: Ajusta la intensidad máxima permitida al ejecutar la identificación de posición polar basada en la elasticidad.
Lo adecuado es el siguiente ajuste: p3096 <= mín (p0305, p0640, p0209)

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, r3097
Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

r3097.0...31 BO: IDPol basada en elasticidad Estado / IDPol el Estado

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado para la identificación de posición polar basada en la elasticidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	IDPol el seleccionada	Sí	No	-
01	IDPol el Segundo plano registrado	Sí	No	-
02	IDPol el Inicialización terminada	Sí	No	-
03	IDPol el Segundo plano iniciado	Sí	No	-
04	IDPol el Segmento de tiempo registrado	Sí	No	-
05	IDPol el Segmento de tiempo iniciado	Sí	No	-
06	IDPol el Phi utilizado	Sí	No	-
07	IDPol el Segmento de tiempo terminado	Sí	No	-
08	IDPol el Segundo plano terminado	Sí	No	-
14	IDPol el se repite	Sí	No	-
15	IDPol el Error presente	Sí	No	-
16	Segundo plano Máquina de estado bit 0	Activo	Inactivo	-
17	Segundo plano Máquina de estado bit 1	Activo	Inactivo	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

18	Segundo plano Máquina de estado bit 2	Activo	Inactivo	-
19	Segundo plano Máquina de estado bit 3	Activo	Inactivo	-
20	Segundo plano Máquina de estado bit 4	Activo	Inactivo	-
21	Segundo plano Máquina de estado bit 5	Activo	Inactivo	-
22	Segundo plano Máquina de estado bit 6	Activo	Inactivo	-
23	Segundo plano Máquina de estado bit 7	Activo	Inactivo	-
24	Segmento de tiempo Máquina de estado bit 0	Activo	Inactivo	-
25	Segmento de tiempo Máquina de estado bit 1	Activo	Inactivo	-
26	Segmento de tiempo Máquina de estado bit 2	Activo	Inactivo	-
27	Segmento de tiempo Máquina de estado bit 3	Activo	Inactivo	-
28	Segmento de tiempo Máquina de estado bit 4	Activo	Inactivo	-
29	Segmento de tiempo Máquina de estado bit 5	Activo	Inactivo	-
30	Segmento de tiempo Máquina de estado bit 6	Activo	Inactivo	-
31	Segmento de tiempo Máquina de estado bit 7	Activo	Inactivo	-

Dependencia: Ver también: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096

Ver también: F07995

Nota: IDPol el: Identificación de posición polar basada en elasticidad

Rel. a bit 00 ... 15:

Visualiza el estado actual de la identificación de posición polar basada en la elasticidad.

Rel. a bit 16 ... 23:

Visualiza el estado para el segundo plano Máquina de estado.

Rel. a bit 24 ... 31:

Visualiza el estado para los segmentos de tiempo Máquina de estado.

p3100 RTC Fecha/Hora Modo / RTC Fecha/Hora Mod

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajusta el modo para el etiquetado con fecha/hora.

p3100 = 0: Fecha/hora Horas de funcionamiento

p3100 = 1: Fecha/hora Formato UTC

Nota: RTC: Real Time Clock (reloj tiempo real)

UTC: Universal Time Coordinates

Por definición, el tiempo UTC comienza el 01.01.1970 a las 00:00:00 horas y se indica en días y milisegundos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3101[0...1] RTC Ajustar tiempo UTC / RTC Ajustar UTC

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	4294967295	0

Descripción: Ajustar el tiempo UTC.
Con ello se sincroniza el sistema de accionamiento con el tiempo especificado por el maestro horario. Primero hay que escribir p3101[1] y luego p3101[0]. Después de escribir p3101[0] se adopta el tiempo UTC.
p3101[0]: Milisegundos
p3101[1]: Días

r3102[0...1] RTC Leer tiempo UTC / RTC Leer UTC

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo UTC actual en el sistema de accionamiento.
p3102[0]: Milisegundos
p3102[1]: Días

p3103 RTC Fuente de sincronización / RTC Fuente_sincr

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	3	0

Descripción: Ajusta la fuente de sincronización/Método.
Valor:
0: PROFIBUS
1: PROFINET
2: PPI
3: PROFINET PTP

p3104 BI: RTC Sincronización en tiempo real PING / RTC PING

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el evento PING para ajustar el tiempo UTC.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

r3108[0...1] RTC Última desviación de sincronismo / RTC Desv_sinc

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la última desviación de sincronismo determinada.
r3108[0]: Milisegundos
r3108[1]: Días

p3109 RTC Sincronización horaria Banda de tolerancia / RTC Sinc Toleranc

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	1000 [ms]	100 [ms]

Descripción: Ajusta la banda de tolerancia para la sincronización horaria.
Si se rebasa esta banda de tolerancia se señaliza una alarma al efecto.

Dependencia: Ver también: A01099

p3110 Fallo externo 3 Retardo de conexión / Fallo ext 3 t_con

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2546
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	1000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta la temporización de retardo para el fallo externo 3.

Dependencia: Ver también: p2108, p3111, p3112
Ver también: F07862

p3111[0...n] BI: Fallo externo 3 Habilitación / Fallo ext 3 Hab

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal de habilitación del fallo externo 3.
El fallo externo 3 se señaliza como consecuencia de la combinación con operador Y de:
- BI: p2108 negado
- BI: p3111
- BI: p3112 negado

Dependencia: Ver también: p2108, p3110, p3112
Ver también: F07862

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3111 BI: Fallo externo 3 Habilitación / Fallo ext 3 Hab

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2546
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal de habilitación del fallo externo 3.
El fallo externo 3 se señaliza como consecuencia de la combinación con operador Y de:
- BI: p2108 negado
- BI: p3111
- BI: p3112 negado

Dependencia: Ver también: p2108, p3110, p3112
Ver también: F07862

p3112[0...n] BI: Fallo externo 3 Habilitación negada / Fallo ext 3 Hab ne

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal de habilitación negada del fallo externo 3.
El fallo externo 3 se señaliza como consecuencia de la combinación con operador Y de:
- BI: p2108 negado
- BI: p3111
- BI: p3112 negado

Dependencia: Ver también: p2108, p3110, p3111
Ver también: F07862

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3112 BI: Fallo externo 3 Habilitación negada / Fallo ext 3 Hab ne

CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2546
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción:
Ajusta la fuente de señal de habilitación negada del fallo externo 3.
El fallo externo 3 se señaliza como consecuencia de la combinación con operador Y de:
- BI: p2108 negado
- BI: p3111
- BI: p3112 negado

Dependencia:
Ver también: p2108, p3110, p3111
Ver también: F07862

r3113.0...15 CO/BO: Bits señaliz. NAMUR / Bits NAMUR

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:
Visualiza el estado de los bits de señalización NAMUR.
Cada fallo o alarma está asignado a una cierta clase de señalización y definen un determinado bit de señalización.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Fallo electrónica información convertidor / error SW	Sí	No	-
01	Fallo red	Sí	No	-
02	Sobretensión en circuito intermedio	Sí	No	-
03	Error Electrónica de potencia convertidor	Sí	No	-
04	Sobretemperatura convertidor	Sí	No	-
05	Defecto a tierra	Sí	No	-
06	Sobrecarga motor	Sí	No	-
07	Error bus	Sí	No	-
08	Desconexión de seguridad externa	Sí	No	-
09	Fallo encod motor	Sí	No	-
10	Fallo comunicación interna	Sí	No	-
11	Fallo alimentación	Sí	No	-
15	Otros fallos	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3114.9...11 CO/BO: Avisos Palabra de estado global / Aviso ZSW global

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado global para avisos.
El bit correspondiente se setea si hay presente al menos un aviso en los objetos de accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
09	Alarma presente	Sí	No	8065
10	Fallo presente	Sí	No	8060
11	Aviso Safety presente	Sí	No	-

Nota: Los bits de estado se muestran con retardo.

r3115[0...63] Fallo Objeto de accionamiento produce disparo / F DO disparo

Todos los objetos

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1750, 8060
Grupo Parám.: Mensajes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el número del objeto de accionamiento que produce el disparo para este fallo como número entero.
Valor = 63:
El propio objeto de accionamiento ha disparado el fallo.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3120, r3122

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de fallos y la asignación de los índices se representa en r0945.

p3116 BI: Suprimir confirmación automáticamente / Suprimir confirm

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la confirmación automática en el objeto de accionamiento.
BI: p3116 = Señal 0
Tiene lugar una confirmación automática en el objeto de accionamiento cuando hay fallos presentes. Las averías de dispositivos locales se retransmiten al primer objeto de accionamiento activo.
BI: p3116 = Señal 1
No tiene lugar ninguna confirmación automática en el objeto de accionamiento cuando hay fallos presentes. Las averías de dispositivos locales no se retransmiten.

Dependencia: Ver también: p2102, p2103, p2104, p2105, p3981

Nota: Al seleccionar un telegrama estándar se establece automáticamente la interconexión BICO para la señal de mando STW1.10 (mando por PLC).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3117 Modificar tipo de avisos Safety / Mdf tipo avis SI

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajuste para reparametrizar todos los avisos Safety a fallos y alarmas.
El firmware decide el correspondiente tipo de aviso durante la conmutación.
0: Los avisos Safety no están reparametrizados
1: Los avisos Safety están reparametrizados

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

r3120[0...63] Número de componente Fallo / Nº_comp Fallo

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de componente del fallo aparecido.

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3122

Nota: Valor = 0: No es posible la asignación a un componente.
Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de fallos y la asignación de los índices se representa en r0945.

r3121[0...63] Número de componente Alarma / Nº_comp Alarma

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de componente de la alarma aparecida.

Dependencia: Ver también: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3123

Nota: Valor = 0: No es posible la asignación a un componente.
Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de alarmas y la asignación de los índices se representa en r2122.

r3122[0...63] Atributos de diagnóstico Fallo / Atrib_diag Fallo

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los atributos de diagnóstico del fallo aparecido.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Sustitución de hardware recomendada	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3120

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de fallos y la asignación de los índices se representa en r0945.

r3123[0...63] Atributos de diagnóstico Alarma / Atrib_diag Alarma

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8065
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los atributos de diagnóstico de la alarma aparecida.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Sustitución de hardware recomendada	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3121

Nota: Loa parámetros de la memoria se actualizan cíclicamente en la tarea de fondo (ver señal de estado en r2139).
La estructura de la memoria de alarmas y la asignación de los índices se representa en r2122.

r3131 CO: Valor fallo actual / Valor fallo actual

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor del fallo más antiguo aún activo.

Dependencia: Ver también: r2131, r3132

r3132 CO: Número de componente actual / Nº_comp act

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de componente del fallo más antiguo aún activo.

Dependencia: Ver también: r2131, r3131

p3135 Suprimir Fallo activo / Supr Fallo act

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la supresión de r2139.3 "Fallo activo" para determinadas reacciones a fallos.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	Supresión Reacción a fallo ENCÓDER	Con	Des	-
10	Supresión Reacción a fallo NINGUNA	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p0491, r2139

Nota: Independientemente de la supresión de una reacción a fallos en este parámetro, se activa r2139.1 "Confirm. necesaria" si hay presente al menos un fallo.
Rel. a bit 08:
La supresión sólo es eficaz si p0491 = 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3201[0...n] Intensidad de excitación fuera de tolerancia Umbral / I_exc n Tol Umb

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.1 [%]	100.0 [%]	10.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral para el aviso "Intensidad de excitación fuera de tolerancia" en la vigilancia de la intensidad de excitación.

Si el valor absoluto de la diferencia entre consigna y valor real de intensidad de excitación (r1641 - r1626) supera el umbral y la histéresis durante más de la temporización ajustada, entonces de señaliza el fallo F07913.

El fallo se anula tan pronto como el valor vuelva a ser inferior al umbral.

Dependencia: Ver también: r1626, r1641, p3202, p3203

Ver también: F07913

Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

p3202[0...n] Intensidad de excitación fuera de tolerancia Histéresis / I_exc n Tol Hist

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.1 [%]	100.0 [%]	10.0 [%]

Descripción: Ajusta la histéresis para el aviso "Intensidad de excitación fuera de tolerancia" en la vigilancia de la intensidad de excitación.

Dependencia: Ver también: p3201, p3203

Ver también: F07913

Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

p3203[0...n] Intensidad de excitación fuera de tolerancia Temporización / I_exc n Tol Temp

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [s]	10.0 [s]	1.0 [s]

Descripción: Ajusta la temporización para el aviso "Intensidad de excitación fuera de tolerancia" en la vigilancia de la intensidad de excitación.

Dependencia: Ver también: p3201, p3202

Ver también: F07913

Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3204[0...n] Flujo fuera de tolerancia Umbral / Flujo n Tol Umb

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.1 [%]	100.0 [%]	10.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral para el aviso "Flujo fuera de tolerancia" en la vigilancia de flujo.

Si el valor absoluto de la diferencia entre consigna y valor real de flujo (r0083 - r0084) supera el umbral y la histéresis durante más de la temporización ajustada, entonces de señaliza el fallo F07914.

El fallo se anula tan pronto como el valor vuelva a ser inferior al umbral.

Dependencia: Ver también: r0083, r0084, p3205, p3206

Ver también: F07914

Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

La vigilancia de flujo sólo actúa después de concluida la magnetización inicial (r0056.4 = 1).

p3205[0...n] Flujo fuera de tolerancia Histéresis / Flujo n Tol Hist

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.1 [%]	50.0 [%]	10.0 [%]

Descripción: Ajusta la histéresis para el aviso "Flujo fuera de tolerancia" en la vigilancia de flujo.

Dependencia: Ver también: p3204, p3206

Ver también: F07914

Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

La vigilancia de flujo sólo actúa después de concluida la magnetización inicial (r0056.4 = 1).

p3206[0...n] Flujo fuera de tolerancia Temporización / Flujo n Tol Temp

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [s]	10.0 [s]	5.0 [s]

Descripción: Ajusta la temporización para el aviso "Flujo fuera de tolerancia" en la vigilancia de flujo.

Dependencia: Ver también: p3204, p3205

Ver también: F07914

Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).

La vigilancia de flujo sólo actúa después de concluida la magnetización inicial (r0056.4 = 1).

p3207[0...n] Aviso de intensidad cero Umbral / Av_I_0 Umbral

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.01 [Aef]	10000.00 [Aef]	1.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el umbral para el aviso de intensidad cero en la vigilancia de intensidad cero.

Si la intensidad baja del umbral ajustado, tras la temporización se ajusta r2199.6 = 1. El bit se resetea cuando vuelven a superarse el umbral y la histéresis.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r2199, p3208, p3209
Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).
La vigilancia sólo se hace con velocidades inferiores al umbral ajustado en p2161 (r2199.0 = 1).

p3208[0...n] Aviso de intensidad cero Histéresis / Av_I_0 Hist

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.01 [Aef]	**Máx.** 10000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 1.00 [Aef]

Descripción: Ajusta la histéresis para el aviso de intensidad cero en la vigilancia de intensidad cero.
Dependencia: Ver también: p3207, p3209
Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).
La vigilancia sólo se hace con velocidades inferiores al umbral ajustado en p2161 (r2199.0 = 1).

p3209[0...n] Aviso de intensidad ceroTemporización / Av_I_0 Temp

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: ASM, PEM, REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [s]	**Máx.** 10.00 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.02 [s]

Descripción: Ajusta la temporización para el aviso de intensidad cero en la vigilancia de intensidad cero.
Dependencia: Ver también: p3207, p3208
Nota: La vigilancia sólo se hace en motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5).
La vigilancia sólo se hace con velocidades inferiores al umbral ajustado en p2161 (r2199.0 = 1).

p3233[0...n] Filtro de par real Constante de tiempo / P_real_filt T

SERVO (Av. avanz), VECTOR (Av. avanz)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 8013
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [ms]	**Máx.** 1000000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del elemento PT1 para filtrar el par real.
El par real filtrado se compara con los valores umbral y sirve exclusivamente para avisos.

p3235 Aviso de pérdida de fase del motor Tiempo de vigilancia / Pérd_fase t_vig

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [ms]	**Máx.** 2000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 320 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para la detección de pérdida de fase del motor.
Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.
Nota: La vigilancia actúa sólo con etapas de potencia tipo bloque (Blocksize) y tipo libro (Booksize).
Con p3235 = 0 se desconecta la función
Para VECTOR es aplicable:
En el rearranque al vuelo de un motor en giro se desactiva automáticamente la vigilancia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3236[0...n] Umbral de velocidad de giro 7 / n_umbral 7

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 8012
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** 3_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [1/min]	3000.00 [1/min]	100.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el umbral de velocidad para el aviso "Desviación de velocidad modelo/externo" (BO: r2199.7).
Dependencia: Ver también: r1443, r2169, r2199, p3237

p3237[0...n] Velocidad de giro Histéresis 7 / n_histéresis 7

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 8012
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** 3_1 | **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [1/min]	200.00 [1/min]	2.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de giro de histéresis para el aviso "Desviación de velocidad modelo/externo" (BO: r2199.7).
Dependencia: Ver también: r2199, p3236

p3238[0...n] Retardo desconexión n_real_modelo_motor = n_real_externa / t_ret n_i = n_ext

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** 8012
Grupo Parám.: Mensajes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.0 [s]	100.0 [s]	3.0 [s]

Descripción: Ajusta el retardo de desconexión para el aviso "Desviación de velocidad modelo/externo en tolerancia" (BO: r2199.7). La velocidad real filtrada del modelo de motor r2169 se compara con la velocidad medida externamente r1443 (valor umbral p3236).
Dependencia: Ver también: p3236, p3237

p3290 Inicio de función de señalización variable / Inicio señal var

SERVO

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 5301
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0010 bin

Descripción: Ajustes del inicio, la parada y el tipo de comparación para la función de señalización variable.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Activar función	Activo	no activo	-
01	Comparación con signo	Con signo	Sin signo	-

p3291 CI: Fuente de señal de función de señalización variable / F_s señal var

SERVO

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 5301
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la función de señalización variable.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p3292, p3293
Nota: Relativo a p3291 = 1:
En este caso la fuente de señal se define con p3292 y p3293.

p3292 Dirección de fuente de señal de función señalización variable / Dir. F_s señal var

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5301
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta la dirección de la fuente de señal para la función de señalización variable.
Dependencia: Ver también: p3291
Precaución: El ajuste de una dirección y tipo de datos incorrectos puede provocar la caída del software.

Nota: Este parámetro sólo debe ajustarse para p3291 = 1.

p3293 Tipo datos fuente señal de la función de señalización variable / Tipo F_s señal var

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5301
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	7	0

Descripción: Ajusta el tipo de datos de la fuente de señal para la función de señalización variable.
Valor:
0: Desconocido
1: U8, Unsigned8
2: I8, Signed8
3: U16, Unsigned16
4: I16, Signed16
5: U32, Unsigned32
6: I32, Signed32
7: Float, FloatingPoint32

Dependencia: Ver también: p3291
Precaución: El ajuste de una dirección y tipo de datos incorrectos puede provocar la caída del software.

Nota: Este parámetro sólo debe ajustarse para p3291 = 1.

r3294 BO: Señal de salida de función de señalización variable / Señ_sal señal var

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5301
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la señal de salida para la función de señalización variable.
Dependencia: Ver también: p3290, p3291, p3295, p3296, p3297, p3298

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3295 Valor umbral de función de señalización variable / Val_umbr señal var

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5301
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-340.28235E36	340.28235E36	0.000

Descripción: Ajusta el valor umbral para la función de señalización variable.

p3296 Histéresis de función de señalización variable / Hist señal var

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5301
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000	340.28235E36	0.000

Descripción: Ajusta la histéresis para la función de señalización variable.

p3297 Retardo a la excitación de función de señalización variable / t_ret exc señ var

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5301
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	10000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo a la excitación para la función de señalización variable.

Atención: Los valores que no cumplen la siguiente condición se tratan como valor = 0:
Retardo a la excitación (p3297) >= tiempo de muestreo (p3299)

Nota: El retardo a la excitación se desactiva con el valor = 0.
La señal de salida se setea si se cumple la condición de que la señal 1 dure más del tiempo ajustado.

p3298 Retardo a la desexcitación de función de señalización variable / t_ret dese señ var

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5301
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	10000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo a la desexcitación para la función de señalización variable.

Atención: Los valores que no cumplen la siguiente condición se tratan como valor = 0:
Retardo a la desexcitación (p3298) >= tiempo de muestreo (p3299)

Nota: El retardo a la desexcitación se desactiva con el valor = 0.
La señal de salida se resetea si se cumple la condición de que la señal 0 dure más del tiempo ajustado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3299 Función de señalización variable tiempo de muestreo / Señ var t_muest

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 5301
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.000 [ms]	**Máx.** 4.000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 4.000 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo para la función de señalización variable.

Atención: Para el ajuste debe aplicarse lo siguiente:
Tiempo de muestreo (p3299) <= retardo a la excitación (p3297), retardo a la desexcitación (p3298)

Nota: Solamente pueden ajustarse los valores siguientes:
1.000, 2.000, 3.000, 4.000

p3320[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 1%, punto 1 / Turbomáquina Y1

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 25.00

Descripción: En p3320 está consignada la potencia (P) para el punto 1 de la coordenada Y de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3321

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

p3321[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 1%, punto 1 / Turbomáquina X1

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 0.00

Descripción: En p3321 está consignada la velocidad (n) para el punto 1 de la coordenada X de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3320

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

p3322[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 2%, punto 2 / Turbomáquina Y2

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 50.00

Descripción: En p3322 está consignada la potencia (P) para el punto 2 de la coordenada Y de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3323

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3323[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 2%, punto 2 / Turbomáquina X2

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 25.00

Descripción: En p3323 está consignada la velocidad (n) para el punto 2 de la coordenada X de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3322

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

p3324[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 3%, punto 3 / Turbomáquina Y3

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 77.00

Descripción: En p3324 está consignada la potencia (P) para el punto 3 de la coordenada Y de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3325

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

p3325[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 3%, punto 3 / Turbomáquina X3

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 50.00

Descripción: En p3325 está consignada la velocidad (n) para el punto 3 de la coordenada X de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3324

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

p3326[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 4%, punto 4 / Turbomáquina Y4

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 92.00

Descripción: En p3326 está consignada la potencia (P) para el punto 4 de la coordenada Y de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3327

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3327[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 4%, punto 4 / Turbomáquina X4

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00	100.00	75.00

Descripción: En p3327 está consignada la velocidad (n) para el punto 4 de la coordenada X de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3326

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

p3328[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 5%, punto 5 / Turbomáquina Y5

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00	100.00	100.00

Descripción: En p3328 está consignada la potencia (P) para el punto 5 de la coordenada Y de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3329

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

p3329[0...n] Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 5%, punto 5 / Turbomáquina X5

VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** DDS, p0180 | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00	100.00	100.00

Descripción: En p3329 está consignada la velocidad (n) para el punto 5 de la coordenada X de la característica de flujo. Unidad: %

Dependencia: Ver también: p3328

Nota: El valor de referencia para la potencia y la velocidad es la potencia nominal/velocidad nominal.
La energía ahorrada se indica en r0041.

p3400 Alimentación Palabra de configuración / INF Pal_config

A_INF, S_INF

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 1010 bin

Descripción: Ajusta la palabra de configuración de la alimentación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Smart-Mode	Con	Des	-
01	Flat-Top-Mode	Con	Des	-
03	Reg. Vdc	Con	Des	-
05	Medida de tensión de red con VSM	Con	Des	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0210

Nota: Rel. a bit 00:

En el Smart Mode no se regula la tensión en el circuito intermedio, pero la alimentación continúa pudiendo realimentar energía a la red. La amplitud de la tensión del circuito intermedio depende de la tensión de red actual y de la carga del circuito intermedio.

En equipos de la clase de tensión 400 V, a partir de una tensión de conexión del equipo (p0210) superior a 415 V la alimentación se opera siempre en Smart Mode. Esto permite mantener el límite de 660 V para la tensión en el circuito intermedio estacionaria (p0280) con hasta una tensión de red de 480 V.

Rel. a bit 01:

Cuando está desconectado el Flat-Top-Mode resultan mayores pérdidas por conmutación. Esto hace que no se disponga ya permanentemente de la plena potencia.

Este bit no actúa si p3400.0 = 1 ó si p1810.15 = 1.

Rel. a bit 03:

Si está desconectado el regulador de Vdc resultan sobre y subtensiones en el circuito intermedio siempre que no haya ningún otro componente regulador de tensión conectado al mismo.

Este bit no actúa si p3400.0 = 1.

Rel. a bit 05:

Si se reconoce el VSM durante la puesta en marcha, entonces se setea automáticamente este bit.

Con el bit seteado deberá estar conectada la entrada de tensión de red en el VSM (conexión al lado de red de la bobina de conmutación).

En las etapas de potencia Chassis se debe setear el bit.

VSM: Voltage Sensing Module

r3402 Alimentación Estado interno / INF Estado int

A_INF, S_INF

Modifiable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8832, 8932
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	12	-

Descripción: Visualiza el estado interno de la alimentación.

Valor:

0: Inicialización
1: Error
2: Falta orden CON
3: Medida de offset en curso
4: Retardo de conexión en curso
5: Precarga en curso
6: Falta hab imp
7: Sincronización en curso
8: Rampa tensión arranque activa
9: Servicio
10: Desconex en curso
11: Identificación en curso
12: Magnetización transformador en curso

r3402 Alimentación Estado interno BIC / INF Estado int

B_INF

Modifiable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8932
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	6	-

Descripción: Visualiza el estado interno de la alimentación.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Inicialización
1: Error
2: Falta orden CON
3: Medida de offset en curso
4: Retardo de conexión en curso
5: Precarga en curso
6: Servicio

r3405.0...7 CO/BO: Alimentación Palabra de estado / Alim ZSW

A_INF, S_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8828, 8928
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la alimentación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Smart Mode activo	Sí	No	-
01	Reg. Vdc activo	Sí	No	-
02	Pérdida de fase detectada	Sí	No	-
03	Límite de intensidad alcanzado	Sí	No	-
04	Alimentación en régimen generador/motor	Generador	Motor	-
05	Régimen motor bloqueado	Sí	No	-
06	Régimen generador bloqueado	Sí	No	-
07	Subtensión en circuito intermedio Umbral de alarma no alcanzado	Sí	No	-

Nota:
Rel. a bit 00:
El Smart Mode se activa con p3400.0
Rel. a bit 01:
La regulación de la tensión del circuito intermedio se activa con los parámetros p3400.3 y p3513.
Rel. a bit 02:
El bit se setea al detectar una pérdida de fase y se emite la alarma A06205.
El bit se resetea en los siguientes sucesos:
- La alimentación ha vuelto a alcanzar el estado operativo normal (p3402 = 9) tras superar la pérdida de fase.
- Se anula la habilitación de impulsos debido a un fallo o por desconectar con DES1/DES2.
Rel. a bit 03:
El límite de intensidad actual se visualiza en r0067.
Rel. a bit 04:
Una corriente activa de r0078 >= 0 significa un régimen motor sin regeneración, una corriente activa de r0078 < 0 significa régimen generador de recuperación de energía
Rel. a bit 05:
El bloqueo del régimen motor se activa con p3532.
Rel. a bit 06:
El bloqueo del régimen generador se activa con p3533.
Rel. a bit 07:
El umbral de alarma depende de r0296 y del ajuste de p0279.

r3405.7 CO/BO: Alimentación Palabra de estado / Alim ZSW

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la alimentación.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	07	Subtensión en circuito intermedio Umbral de alarma no alcanzado	Sí	No	-

r3405.1 CO/BO: Palabra de estado Regulación circuito intermedio / UDC ZSW

VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la regulación de la tensión en circuito intermedio.

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	01	Reg. Vdc activo	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 01:
La regulación de la tensión en circuito intermedio se habilita o bloquea con p3513.

p3409 Alimentación Ajuste de la frecuencia de red / INF f_red_modo

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Ajusta el modo para la detección de la frecuencia de red.

Valor:
0: Ajuste de la frecuencia de red 50/60 Hz des
1: Ajusta la frecuencia de red 50/60 Hz con

Dependencia: Ver también: p0211, p0284, p0285
Ver también: A06350, A06351, F06500

Nota: Con p3409 = 1 es aplicable:
Tras la habilitación para el servicio, la frecuencia nominal de la red (p0211) se ajusta automáticamente al valor 50 Hz o 60 Hz según la frecuencia medida actualmente. Por tanto, el valor de parámetro de p0211 se modifica en determinadas circunstancias.
Con p3409 = 0 es aplicable:
El sistema no modifica el parámetro p0211.

p3410 Alimentación Tipo de identificación / INF Tipo ident

A_INF, S_INF

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	5	5

Descripción: Ajusta la identificación de parámetros de red y circuito intermedio para la alimentación.

Valor:
0: Identificación (Id) Des
1: Activar identificación (Id)
2: Setear ajuste de reguladores
3: Identificar y salvar ajuste de reguladores
4: Identificar y salvar ajuste de reguladores con adaptación L
5: Resetear, Id y salvar ajuste de reguladores con adaptación L

Dependencia: Ver también: r3411, r3412, r3414, p3415, p3416, p3417, p3421, p3422, p3424, p3555, p3560, p3614
Ver también: A06400

Atención: Con p3410 = 1, 3, 4, 5 se emite la alarma A06400 que identifica que tras la próxima habilitación de impulsos tiene lugar la identificación ajustada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con p3410 = 1 se inicia, tras la próxima habilitación de impulsos, una identificación de la inductancia total y de la capacidad del circuito intermedio. Los resultados se indican en r3411y r3412. Si hay conectado un Voltage Sensing Module (VSM), también se mide la inductancia de red (r3414). Seguidamente la alimentación pasa el estado Listo para conectar.

Con p3410 = 2 se transfieren a p3421, p3422 y p3424 los datos (r3411, r3412 y r3414) calculados en la identificación (p3410 = 1). Los parámetros de procesos regulados se escalan adecuadamente para un ajuste robusto del regulador (p3425); la intervención rápida del regulador (p3555[2]) y el filtrado de la intensidad real (p3614) se preajustan. A continuación se recalcula el regulador. Para disponer de forma permanente del nuevo ajuste del regulado el usuario deberá guardar los nuevos parámetros de forma no volátil.

Con p3410 = 3 se inicia, tras la próxima habilitación de impulsos, una identificación de la inductancia y de la capacidad del circuito intermedio. Los datos calculados en la identificación (r3411, r3412, r3414) se utilizan como se describe en p3410 = 2 para el ajuste de p3421, p3422, p3424, p3425, p3555 y p3614, y se vuelve a calcular el regulador. Seguidamente se guardan automáticamente todos los parámetros de la alimentación de forma no volátil. a alimentación continúa sin interrupción su funcionamiento usando los nuevos parámetros de regulador.

Con p3410 = 4 se inicia, tras la próxima habilitación de impulsos, una identificación de la inductancia y de la capacidad del circuito intermedio. Los datos calculados en la identificación (r3411, r3412, r3414) se utilizan como se describe en p3410 = 2 para el ajuste de p3421, p3422, p3424, p3425, p3555 y p3614, y se vuelve a calcular el regulador. A continuación se repite la identificación de la inductancia de red si es válido p3415[1] > p3514[0]. Si la segunda inductancia medida es menor que la primera, entonces se escriben los parámetros para la adaptación del regulador de intensidad (p3620, p3622). Seguidamente se guardan automáticamente todos los parámetros de la alimentación de forma no volátil. a alimentación continúa sin interrupción su funcionamiento usando los nuevos parámetros de regulador.

Ajustando p3410 = 5 se realizan en principio las mismas medidas y operaciones de escritura que con p3410 = 4. Sin embargo, en la primera identificación se resetea inicialmente el ajuste del regulador, para lo cual se hace p3421 = p0223 + p0225, p3424 = p0225, p3422 = p0227 y p3425[.] = 100%. Además, antes de las mediciones se ejecuta una breve rutina de identificación para ajustar los reguladores de forma aproximada.

Tras ejecutar completamente una identificación se ajusta automáticamente p3410 = 0.

r3411[0...1] Alimentación Inductancia identificada / INF L ident

A_INF, S_INF

Modifiable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia total identificada. El valor equivale a la inductancia total entre la red rígida y los bornes de entrada de la alimentación.

Índice: [0] = Marcha 1
[1] = Marcha 2

Dependencia: Ver también: p3410

Nota: En r3411[0] se indica el valor medido en la primera marcha de identificación (con p3410 = 1, 3, 4, 5). Este valor se transfiere a p3421.

En r3411[1] se indica el valor medido en la segunda marcha de identificación (con p3410 = 4, 5) y que se usa para adaptar el regulador de intensidad (p3622).

Para el valor de la inductancia de la bobina de conmutación se tiene r3411 - r3414.

r3412[0...1] Alimentación Capacidad de circuito intermedio identificada / INF C_CI ident

A_INF, S_INF

Modifiable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [mF]	**Máx.** - [mF]	**Ajuste de fábrica** - [mF]

Descripción: Visualiza la capacidad total del circuito intermedio identificada.

Índice: [0] = Marcha 1
[1] = Marcha 2

Dependencia: Ver también: p3410

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: En r3412[0] se indica el valor medido en la primera marcha de identificación (con p3410 = 1, 3, 4, 5). Con p3410 = 1, 3, este valor se transfiere a p3422.

En la segunda marcha de identificación no es necesario medir la tensión en el circuito intermedio.

La capacidad total del conjunto del circuito intermedio se compone de la suma de las capacidades individuales de los módulos de motor y alimentación y de los condensadores adicionales instalados en el mismo.

r3414[0...1] Alimentación Inductancia de red identificada / INF L_red ident

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [mH]	**Máx.** - [mH]	**Ajuste de fábrica** - [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia de red identificada.

El valor corresponde a la inductancia total entre la red rígida y el punto de conexión del Voltage Sensing Module (VSM).

Índice: [0] = Marcha 1
[1] = Marcha 2

Dependencia: Ver también: p3410

Atención: A continuación, el valor sólo se calcula automáticamente en la identificación de red (p3410 > 0) si se ha seleccionado el servicio con Voltage Sensing Module (p3400.5 = 1). De lo contrario, se visualiza r3414 = 0.

Nota: En r3414[0] se indica el valor medido en la primera marcha de identificación (con p3410 = 1, 3, 4, 5). Este valor se transfiere a p3421.

En r3414[1] se indica el valor medido en la segunda marcha de identificación (con p3410 = 4, 5).

Para el valor de la inductancia de la bobina de conmutación se tiene r3411 - r3414.

p3415[0...1] Alimentación Corriente de excitación Identificación de L / INF I_exct Ident_L

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.00 [%]	**Máx.** 75.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 20.00 [%]

Descripción: Ajusta el importe de la corriente de excitación para la identificación de L.

El ajuste se realiza en porcentaje de la intensidad máxima de la etapa de potencia (r0209).

Índice: [0] = Marcha 1
[1] = Marcha 2

Dependencia: Ver también: p3410, r3411, p3421, p3620, p3622

Atención: Para la correcta identificación de cómo varía la inductancia de la bobina con la intensidad (p3410 = 4, 5) deberá ser válido lo siguiente:

p3415[0] < p3415[1]

Para los equipos Booksize A_INF es aplicable:

Debe medirse cómo varía la inductancia de la bobina con la intensidad. El ajuste de fábrica de p3415[0] y p3415[1] debe conservarse como regla general.

Para equipos Chassis y equipos Booksize S_INF es aplicable:

Por regla general, la inductancia de la bobina apenas varía con la intensidad. Por tanto, para el ajuste de fábrica es aplicable p3415[0] = p3415[1] = 20%, es decir, no se realiza la marcha 2.

Nota: En p3415[0] se ajusta la corriente reactiva para la marcha de identificación 1 (ajuste base del regulador).

En p3415[1] se ajusta la corriente reactiva para la marcha de identificación 2 (adaptación del regulador de intensidad cuando baja la inductancia de la bobina a medida que crece la intensidad).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3416 Alimentación Amplitud de excitación Identif. de C / INF Ampl_exc Id_C

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.10 [%]	**Máx.** 20.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 2.00 [%]

Descripción: Ajusta la amplitud de excitación para la identificación de la capacidad total del circuito intermedio. La amplitud se da en porcentaje de la consigna de tensión en circuito intermedio (Vdc = p0210 * p3510).

Dependencia: Ver también: p3410, r3412, p3422

p3417 Alimentación Frecuencia de excitación Identif. de C / INF f_exct Ident_C

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10.00 [Hz]	**Máx.** 200.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 50.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia de excitación para la identificación de la capacidad total del circuito intermedio.

Dependencia: Ver también: p3410, r3412, p3422

p3421 Alimentación Inductancia: / INF L

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.001 [mH]	**Máx.** 2000.000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia efectiva total para la regulación de intensidad como la suma de la inductancia de red y la inductancia de la bobina de conmutación.

El parámetro se predetermina con la suma de p0223 y p0225.

Dependencia: Ver también: p0223, p0225, p3410, p3425, p3614, p3622

Nota: De este valor y p3425 se deriva el Ajusta el regulador.

El valor puede determinarse automáticamente con ayuda de la rutina de identificación (p3410).

En caso de conexión en paralelo este valor equivale a la inductancia para una etapa de potencia.

Para el valor de la inductancia de la bobina de conmutación se tiene p3421 - p3424.

p3422 Alimentación Capacidad del circuito intermedio / INF C_CI

A_INF, S_INF, SERVO (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.20 [mF]	**Máx.** 2000.00 [mF]	**Ajuste de fábrica** 2.00 [mF]

Descripción: Ajusta la capacidad del circuito intermedio para la regulación de tensión.

Este valor se predetermina con p0227.

Dependencia: Ver también: p0227, p3410, p3425

Nota: De este valor y p3425 se deriva el Ajusta el regulador.

La rutina de identificación (p3410) permite determinar automáticamente un valor apropiado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3422 Capacidad del circuito intermedio total / C_Ci tot

VECTOR (R_tecn)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.20 [mF]	**Máx.** 2000.00 [mF]	**Ajuste de fábrica** 2.00 [mF]

Descripción: Ajusta la capacidad total del circuito intermedio para la regulación de tensión.

Este valor se preasigna con la capacidad de una etapa de potencia. Este valor debe adaptarse en función del número de etapas de potencia.

Nota: De este valor se deriva el ajuste del regulador de la tensión en circuito intermedio.

p3424 Alimentación Inductancia de red / INF L_red

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.001 [mH]	**Máx.** 1000.000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.001 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia de red.

Este parámetro se predetermina con p0225.

Dependencia: Ver también: p0223, p0225, p3410, p3425, p3622

Nota: De este valor y p3425 se deriva el Ajusta el regulador.

El valor puede calcularse automáticamente con ayuda de la identificación (p3410) si se ha seleccionado un servicio con Voltage Sensing Module. De lo contrario se ajusta p3424 = p3421 - p0223.

p3425[0...1] Alimentación Parámetros del sistema regulado Escala / INF Par Escal

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1.00 [%]	**Máx.** 1000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta los factores de escala para los parámetros del regulador p3421, p3422 y p3424.

Índice: [0] = Escala inductancia
[1] = Escala capacidad

Dependencia: Ver también: p3410, p3421, p3422, p3424, p3614

Nota: Un ajuste optimizado de p3425 se realiza automáticamente al fijar los parámetros de regulador con la identificación de datos de red p3410 >= 2. Los valores de p3425 se eligen más pequeños cuanto mayor sea la inductancia de la red (p3424) en comparación con la inductancia total (p3421). De este modo, la regulación se adapta a redes débiles con una tensión de cortocircuito relativa uk elevada o una inductancia de red elevada (ver también p3614).

Para la regulación actúan los parámetros del sistema regulado escalados, es decir, los productos p3421 * p3425[0] y p3422 * p3425[1] representan el ajuste del regulador.

p3440 Smart Mode Configuración / Smart Mode Config

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0001 bin

Descripción: Ajusta la configuración del modo Smart Mode.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Soft-Pulse-Mode	Con	Des	-
01	Regulación de realimentación	Con	Des	-
02	Cancelar identificación automática de red tras POWER ON	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 00:

Al desactivar el régimen pulsado para el Smart Mode, si el accionamiento opera en régimen generador las corrientes de fase tienen flancos más escarpados.

Rel. a bit 01:

Si está seleccionada la regulación de realimentación, los transistores se conectan solamente para la realimentación. Con ello se reducen las pérdidas de conmutación y la tensión en circuito intermedio alcanza valores mayores (mayor tensión de salida para los motores).

En la versión de firmware 4.3.x, la señal 1 sólo está permitida para S120 Combi.

Rel. a bit 02:

Si está seleccionada la identificación automática de la red, los valores para la inductancia y la capacidad del circuito intermedio se calculan con la primera habilitación de impulsos tras cada POWER ON y se almacenan en p3448[0...1]. Si p3448[0...1] se especifica manualmente, debe cancelarse la selección de la identificación automática de la red.

En la versión de firmware 4.3.x, la señal 1 sólo está permitida para S120 Combi.

p3441[0...1] Smart Mode Regulador Vdc Kp/Tn / SLM Reg_Vdc Kp/Tn

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional normalizada (índice 0) y el tiempo de acción integral (índice 1) para el regulador de tensión en circuito intermedio (regulador Vdc) en Smart Mode.

Índice: [0] = Ganancia proporcional
[1] = Tiempo de acción integral

Nota: El valor 100% se corresponde con el ajuste básico derivado de los parámetros del sistema regulado (p0115, p3409, p3448[1]).

p3442[0...1] Smart Mode Tiempos de filtro / SLM t_filtr

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	20.00 [ms]	[0] 0.25 [ms] [1] 1.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtrado PT1 de la tensión en circuito intermedio para el regulador Vdc (índice 0) y la intensidad de carga observada en el circuito intermedio (índice 1) en Smart Mode.

Índice: [0] = Tensión real en circuito intermedio (r3445)
[1] = Intensidad de carga observada en circuito intermedio (r3446[2])

Dependencia: Ver también: r3445, r3446

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3443[0...1] Smart Mode Conmutación de red Umbrales de intensidad / SLM Cnm_red Umb_I

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 1000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** [0] 100.00 [%] [1] 200.00 [%]

Descripción: Ajusta los umbrales de intensidad para la desconexión (índice 0) y conexión (índice 1) de la conmutación de red en Smart Mode.

Índice: [0] = Desactivar
[1] = Conectar

Nota: El valor 100% se corresponde con la mínima corriente de carga de realimentación derivada de los parámetros del sistema regulado (p0210, p0211, p3409, p3448[0], p3432) sin partes inyectadas.

Para evitar que se produzcan conmutaciones frecuentes durante el servicio cerca del punto de conmutación, el valor para conexión (índice 1) debe ser claramente mayor que el valor para la desconexión (índice 0).

p3444[0...1] Smart Mode Tensiones / SLM Tensiones

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 105.00 [%]	**Ajuste de fábrica** [0] 90.00 [%] [1] 100.50 [%]

Descripción: Ajusta la mínima tensión de red para realimentación o bien la consigna de tensión en circuito intermedio en Smart Mode.

Índice: [0] = Mínima tensión de red para realimentación
[1] = Consigna de tensión en circuito intermedio

Nota: Rel. a índice 0:

El valor 100% se corresponde con la tensión de conexión ajustada en p0210.

Si no se alcanza la tensión de red mínima, se desconecta la realimentación a fin de evitar que se reduzca la tensión en circuito intermedio si se produce una caída importante de la red.

Rel. a índice 1:

El valor 100% se corresponde con el valor rectificado de la tensión de red actual.

El valor debe ser mayor o igual que 100%.

r3445[0...1] Smart Mode Tensiones Visualización / SLM Tensiones Vis

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza las diferentes tensiones en Smart Mode.

Índice: [0] = Tensión del circuito intermedio filtrada
[1] = Consigna de tensión en circuito intermedio

Dependencia: Ver también: r0070, p3442

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 0:
Visualiza el valor real medido y filtrado con p3442[0] de la tensión en circuito intermedio.
El valor filtrado se utiliza para el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc) en Smart Mode.
La tensión en el circuito intermedio está disponible también sin filtrar (r0070).
Rel. a índice 1:
Visualiza la consigna de tensión en circuito intermedio para el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc) en Smart Mode.

r3446[0...2] Smart Mode Intensidades / SLM Intens

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_4	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza las diferentes intensidades en Smart Mode.

Índice: [0] = Consigna de intensidad en circuito intermedio
[1] = Regulador Vdc Acción I
[2] = Intensidad de carga observada en circuito intermedio

Nota: Rel. a índice 0:
Visualiza la consigna de intensidad en circuito intermedio solicitada por el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc) en Smart Mode.
Rel. a índice 1:
Visualiza la acción I del regulador para la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc).
Rel. a índice 2:
Visualiza la intensidad de carga observada en el circuito intermedio.

r3447 Smart Mode Ángulo de desconexión / SLM Phi_des

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el ángulo de desconexión solicitado por el regulador de la tensión en circuito intermedio (regulador Vdc) en Smart Mode.

Nota: Para el valor 30° la realimentación está desconectada.
Para el valor 0° se solicita la máxima realimentación (conmutación de red).

p3448[0...1] Smart Mode Inductancia/capacidad de circuito intermedio activa / SLM L/C activa

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 10.00 [%]	**Máx.** 10000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** [0] 110.00 [%] [1] 100.00 [%]

Descripción: Ajusta la inductancia activa o la capacidad del circuito intermedio activa en Smart Mode.

Índice: [0] = Inductancia activa referida a p0223
[1] = Capacidad del circuito intermedio activa referida a p0227

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: p3448[0] se introduce en el cálculo del valor referido de p3443 y en el modelo de regulación.
p3448[1] se introduce en el cálculo del valor referido de p3441 y en el modelo de regulación.
Si está seleccionada la identificación automática de la red (p3440.2 = 0), es aplicable:
- Los valores para la inductancia y la capacidad del circuito intermedio se calculan con la primera habilitación de impulsos tras cada POWER ON y se almacenan en p3448[0...1].
- Los valores especificados manualmente se sobrescriben tras el siguiente POWER ON.
Si está deseleccionada la identificación automática de la red (p3440.2 = 1), es aplicable:
- Los valores para la inductancia y la capacidad del circuito intermedio deben especificarse manualmente.

Nota: Rel. a índice 0:
El valor 100% se corresponde con la inductancia parametrizada en p0223.
En caso de conexión en paralelo este valor equivale a la inductancia para una etapa de potencia.
Rel. a índice 1:
El valor 100% se corresponde con la capacidad parametrizada en p0227.
El valor incluye las capacidades de todos los módulos conectados al circuito intermedio.

r3452 Alimentación PLL Estado / INF PLL Estado

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 bin	**Máx.** 0111 bin	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza el estado de PLL de red.

Valor:
0: Inicialización en curso
1: Error al sincronizar
2: Análisis red
3: Cálculo datos de red
4: Falta hab imp
5: Cálculo PLL
6: Estado final regulado / Smart Mode
7: Reservado

p3458[0...1] Alimentación Tiempo de filtro PLL / INF PLL t_filtro

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.0 [ms]	**Máx.** 1000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** [0] 23.1 [ms] [1] 9.1 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para PLL de red.

Índice: [0] = Operación sin encóder Frecuencia de red Tiempo de filtro
[1] = Modo VSM Frecuencia de red Tiempo de filtro

Nota: En redes débiles con grandes fluctuaciones de frecuencia puede resultar necesario reducir el tiempo de filtro. De lo contrario pueden producirse falsas orientaciones o fallos de la alimentación.

r3460 Alimentación Error de reg. PLL / INF PLL Error_reg

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el error de regulación PLL.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3461 Alimentación Error de reg. PLL tras filtro / INF PLL Err_reg fl

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°]	- [°]	- [°]

Descripción: Visualiza el error de regulación PLL tras filtro.

Dependencia: Ver también: p3458

p3463 Alimentación Cambio de ángulo de red Detección pérdida de fase / INF Phi Pérd_fas

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-180.0 [°]	180.0 [°]	15.0 [°]

Descripción: Si el ángulo de la red cambia súbitamente en este valor, entonces se supone pérdida de fase. Como consecuencia, los impulsos se bloquean durante 10 ms.

Dependencia: Ver también: A06205

r3467[0...3] CO: Alimentación Intensidad Alfa/Beta / INF I a/b

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la intensidad de red en componentes alfa/beta.

Índice:
[0] = Alfa
[1] = Beta
[2] = Alfa
[3] = Beta

Nota: Rel. a índice 0, 1:
Visualiza la intensidad de red de los bornes de entrada del filtro de red.
Rel. a índice 2, 3:
Visualiza la intensidad de red de los bornes de entrada de la etapa de potencia.

r3468[0...1] CO: Alimentación Tensión alfa/beta Filtro de red / INF U a/b Filtro

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión de red en los bornes de entrada del filtro de red en componentes alfa/beta.

Índice:
[0] = Alfa
[1] = Beta

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Los bornes de entrada del filtro de red constituyen para las alimentaciones el punto de conexión del Voltage Sensing Module (VSM) para medir la tensión de red.

En el modo con VSM (p3400.5 = 1) es aplicable:

En r3468 se visualizan las medidas de tensión r3661 y r3662 transformadas en el sistema alfa/beta.

En el modo sin encóder y sin VSM (p3400.5 = 0) es aplicable:

En r3468 se visualizan los valores de las tensiones estimados con el modelo de red del PLL transformados en el sistema alfa/beta.

p3469[0...n] Retardo de biestable Corrección de detección de paso por cero / t_Latch Corr PLL

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-10000.0 [µs]	10000.0 [µs]	0.0 [µs]

Descripción: Valor de calibración para el filtro PC de la detección del paso por cero de la tensión de red en la etapa de potencia.

Con p3469 = 0 en la próxima identificación se realiza una nueva calibración con p3410 = 4 ó 5.

Nota: El valor de calibración se guarda en la EEPROM de la etapa de potencia, ya que se trata de una propiedad de la etapa de potencia.

r3470 Alimentación Corriente activa Filtro / INF I_real Filtro

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente activa que demanda el filtro de red.

Dependencia: Ver también: r0038, p0221, p0222

Nota: Visto desde la red actúa la suma de las corrientes activas de la etapa de potencia (p0078) y el filtro de red (p3470).

La demanda de corriente activa del filtro de red se considera en el cálculo del factor de potencia (r0038).

La intensidad de la corriente activa del filtro de red depende de la capacidad (p0221) y la resistencia (p0222) del mismo.

r3471 Alimentación Corriente reactiva Filtro / INF I_reac Filtro

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la corriente reactiva que demanda el filtro de red.

La demanda de corriente reactiva del filtro de red se cubre con una unidad de alimentación/devolución regulada para que el convertidor trabaje visto desde la red con el factor de potencia 1.

Dependencia: Ver también: r0038, r0075, r0076, p0221

Nota: Visto desde la red actúa la suma de las corrientes reactivas de la etapa de potencia (p0076) y el filtro de red (p3471).

La demanda de corriente reactiva del filtro de red se considera en el cálculo del factor de potencia (r0038).

La intensidad de la corriente reactiva del filtro de red depende de la capacidad (p0221) de éste, que se parametriza automáticamente al seleccionar el filtro de red (p0220).

Si las fases de red están invertidas y, con ello, la orientación de la tensión de red (r0066 < 0) resultante es negativa, hay que tener en cuenta que el signo de la corriente reactiva se invierte.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3472[0...4] PLL de red Tensión de red Tiempo de filtro / PLL red U_red t_fi

A_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.0 [ms]	30000.0 [ms]	[0] 200.0 [ms] [1] 100.0 [ms] [2] 5000.0 [ms] [3] 8.0 [ms] [4] 8.0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la tensión de red en el PLL de red.

Índice:
[0] = Operación sin encóder Tensión de red Tiempo de filtro
[1] = Modo VSM Tensión de red Tiempo de filtro
[2] = Detección Subtensión en red Tiempo de filtro
[3] = Detección Sobretensión en red Tiempo de filtro
[4] = Detección Escalón de tensión de red Tiempo de filtro

Dependencia: Ver también: p3400

Nota: Para el control anticipativo de la tensión de red se utiliza en la regulación un valor filtrado de esta tensión.

p3472[0]: Ajusta la constante de tiempo PT1 para el filtrado de la tensión de red en el servicio sin VSM (p3400.5 = 0).

p3472[1]: Ajusta la constante de tiempo PT1 para el filtrado de la tensión de red en el servicio con VSM (p3400.5 = 1).

p3472[2]: Ajusta la constante de tiempo de filtro para la detección demorada de tensión baja de red (F06100).

p3472[3]: Ajusta la constante de tiempo de filtro para la detección rápida de sobretensión en red en caso de pérdida de fase (A06205).

p3472[4]: Ajusta la constante de tiempo de filtro para la adaptación rápida del control anticipativo de tensión de red en caso de escalones de tensión (p0286).

p3480 Alimentación Índice modulación Límite / INF Tas_mod Lim

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
50.0 [%]	110.0 [%]	97.0 [%]

Descripción: Ajusta la tasa de modulación máxima en estado estacionario.

Al llegarse a este límite se eleva la tensión en el circuito intermedio. Con ello se mantiene la reserva de regulación.

Dependencia: Ver también: p3481, r3485

p3481 Alimentación Regulador de reserva Dinámica / INF Reg_res Din

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [ms]	1000.0 [ms]	7.5 [ms]

Descripción: Ajusta la dinámica del regulador de reserva para la tasa de modulación. A medida que aumenta el tiempo de filtro reacciona más lentamente la corrección de la tensión en circuito intermedio.

Dependencia: Ver también: p3480, r3485

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3485 Alimentación Regulador de reserva Salida / INF Reg_res Sal

A_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la salida del regulador de reserva para la tasa de modulación.

La tensión en el circuito intermedio se eleva en este valor de tensión; la consigna suma para la tensión en el circuito intermedio se indica en r0088.

La consigna suma está limitada a la tensión en el circuito intermedio máxima estacionaria (p0280).

Dependencia: Ver también: p3480, p3481

p3490 Alimentación Retardo orden DES1 / INF ret DES1

A_INF, B_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8732, 8832, 8932
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 1000000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la orden CON/DES1 de la alimentación.

Tras CON/DES1 = 0 la alimentación continúa en marcha el tiempo indicado.

Dependencia: Ver también: p0840

Atención: La orden CON/DES1 para la alimentación es interrumpible.

Nota: Este parámetro sólo tiene importancia si un Motor Module y la alimentación se mandan con la misma orden DES. En este caso pueden coordinarse el retardo y el tiempo para la rampa de parada del motor.

p3491 Alimentación Medida de offset de I Tiempo de vigilancia / INF Offs_I t_vig

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8832, 8932
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [ms]	**Máx.** 65000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 2000 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para la medida del offset de intensidad de la etapa de potencia.

El tiempo se inicia con el fin normal de la medición. Si no es válido y dentro del tiempo de vigilancia tampoco es posible medir correctamente el offset (intensidades de fase excesivas), entonces se emite el aviso correspondiente.

Nota: Para permitir un retardo variable en la aceleración, ajustar a 0 este parámetro.

p3492 Alimentación Subtensión en red Retardo / INF U_red t_retar

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0 [s]	**Máx.** 300 [s]	**Ajuste de fábrica** 0 [s]

Descripción: Ajusta el retardo para la desconexión por subtensión en red (A06100).

Tras la aparición del fallo se retarda en este tiempo la desconexión de la etapa de potencia. Si el fallo se elimina mientras dura esta temporización, entonces no se produce la desconexión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0283
Ver también: F06100

Nota: La robustez de la alimentación contra fluctuaciones de la tensión de red puede aumentarse si se parametriza este retardo.
Sin embargo, hay que considerar lo siguiente:
- La potencia de la alimentación cae proporcionalmente con la tensión de red.
- Una tensión de red insuficiente puede provocar anomalías o daños en otros componentes conectados. Respetar por ello la especificación de los componentes eléctricos conectados.

p3508 Alimentación Factor de elevación máximo / Fact_elev máx

A_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.60	**Máx.** 3.00	**Ajuste de fábrica** 1.60

Descripción: Ajusta el factor de elevación máximo permitido para la etapa de potencia utilizada en combinación con el filtro de red ajustado en p0220[0].

Dependencia: Ver también: p0210, p0220, p3510

Nota: El factor de elevación máximo determina la relación máxima entre la consigna de tensión del circuito intermedio (p3510) y la tensión de conexión del equipo (p0210).
La entrada de la consigna de la tensión del circuito intermedio (p3510) se limita según el factor de elevación permitido (p3508): p3510 <= p0210 * p3508.
Valores predeterminados:
380 ... 480 V Equipos Booksize sin Active Interface Module: 1.60
380 ... 480 V Equipos Booksize con Active Interface Module (p0220 = 41 ... 45): 2.00
380 ... 480 V Equipos Chassis: 2.00
500 ... 690 V Equipos Chassis: 2.00
Valores máximos:
380 ... 480 V Equipos Booksize sin Active Interface Module: 1.60
380 ... 480 V Equipos Booksize con Active Interface Module (p0220 = 41 ... 45): 2.00
380 ... 480 V Equipos Chassis: 2.00
500 ... 690 V Equipos Chassis: 2.00
Al modificar el ajuste del filtro (p0220), el ajuste del factor de elevación máximo (p3508) se adapta automáticamente si es necesario.

p3510 Alimentación Tensión circuito intermedio Consigna / INF Vdc Consig

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1774, 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. 100.00 [V]	**Máx.** 1600.00 [V]	**Ajuste de fábrica** 600.00 [V]

Descripción: Ajusta la consigna para la tensión en el circuito intermedio.

Dependencia: Ver también: p0210, p0280, p3400, p3508, p3511

Advertencia: Antes de elevar el límite de tensión para el régimen pulsado de una unidad de alimentación regulada formato Booksize operando con tensiones de red p0210 > 415 V es necesario comprobar si los motores a conectar al circuito intermedio están especificados para las mayores tensiones.
Es preciso respetar las advertencias relativas a p0210.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Si está activado Smart Mode (p3400.0 = 1), la tensión en circuito intermedio no se regula; es decir, que el valor introducido aquí no actúa en este caso.

La banda permitida de la tensión en el circuito intermedio depende de la tensión de conexión del equipo parametrizada (p0210) y de la máxima tensión permanente del circuito intermedio permitida (p0280).

En el modo con regulación de tensión (p3400.0 = 0) se aplica lo siguiente:

p3510 >= 1.42 * p0210 y

p3510 <= p3508 * p0210 y

p3510 <= p0280.

En el Smart Mode (p3400.0 = 1) se aplica lo siguiente:

El valor de consigna p3510 para la regulación de la tensión en circuito intermedio está inactivo. Para posibilitar la visualización adaptada rige, a diferencia del modo con regulación de tensión, el límite inferior p3510 >= 1.2 * p0210.

p3510 Tensión en circuito intermedio Consigna / Vdc Cons

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. 100.00 [V]	**Máx.** 1600.00 [V]	**Ajuste de fábrica** 600.00 [V]

Descripción: Ajusta la consigna para la tensión del circuito intermedio en el lado del motor.

p3511 CI: Alimentación Tensión circuito intermedio Consigna adicional / INF Vdc cons ad

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna adicional de la tensión en el circuito intermedio.

Dependencia: Ver también: p3510

p3511 CI: Tensión del circuito intermedio Consigna adicional / Vdc cons ad

VECTOR (R_tecn)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna adicional de la tensión en el circuito intermedio en el lado del motor.

Dependencia: Ver también: p3510

p3513 BI: Bloqueo Modo con tensión regulada / Bloq Modo U_reg

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bloquear el régimen con tensión regulada de la alimentación.

Dependencia: Ver también: p3400, r3405

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: La tensión en el circuito intermedio deberá ser regulada por otro componente conectado al circuito intermedio, de lo contrario aparece sobre o subtensión.

Nota: El regulador de intensidad permanece activo y controlable a través de sus entradas de consigna (p3515, p3610).

A través de esta entrada de binector tiene lugar la conmutación de modo maestro (señal 0) a esclavo (señal 1) y viceversa.

p3513 BI: Bloqueo Modo con tensión regulada / Bloq Modo U_reg

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el bloqueo de la regulación de la tensión en el circuito intermedio en el lado del motor.

p3514 Alimentación Intensidad activa ad. estacionaria / INF I act ad est

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000.00 [Aef]	1000.00 [Aef]	0.00 [Aef]

Descripción: Ajusta una consigna adicional para la corriente activa de la red.

Dependencia: Ver también: p3515

p3515 CI: Alimentación Intensidad activa ad. / INF I activa ad

A_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna adicional de la corriente activa de red.

Dependencia: Ver también: p3514

p3516 Alimentación Factor de reparto de intensidad / INF Fac. repart. I

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940, 8942
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta el factor para multiplicar con la consigna de intensidad activa para el regulador de intensidad.

Dependencia: Ver también: p3579

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3517 CO: Alimentación Regulador de intensidad activa Consigna / INF reg I act Cons

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna no limitada del regulador de intensidad activa.

En una configuración de alimentación tipo maestro-esclavo esta consigna se toma en el maestro y se reparte a todos los esclavos. Los esclavos operan con intensidad regulada.

r3517 CO: Regulador del circuito intermedio Corriente activa Consigna / Vdc I_act Cons

VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna no limitada del regulador de corriente activa para la regulación de tensión en el circuito intermedio en el lado del motor.

p3520[0...3] CI: Alimentación Control anticipativo Potencia / INF Ctr anticip P

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el control anticipativo de la potencia.

Dependencia: Ver también: p3521

Nota: La regulación de la tensión en el circuito intermedio se mejora si se controla anticipativamente la potencia requerida por otros módulos.

Se espera una magnitud no normalizada, de forma que no deban considerarse los diferentes valores de referencia de potencia (r2004) de los objetos de accionamiento. Para adaptar la escala se usan los factores de escala (p3521).

p3520[0...3] CI: Circuito intermedio Control anticipativo Potencia / Vdc Ctr anticip P

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el control anticipativo de la potencia.

Dependencia: Ver también: p3521

Nota: La regulación de la tensión en el circuito intermedio se mejora si se controla anticipativamente la potencia requerida por otros módulos.

Se espera una magnitud no normalizada, de forma que no deban considerarse los diferentes valores de referencia de potencia (r2004) de los objetos de accionamiento. Para adaptar la escala se usan los factores de escala (p3521).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3521[0...3] Alimentación Control anticipativo Escalado / INF CtrAntip P Esc

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -100000.00000 [%]	**Máx.** 100000.00000 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00000 [%]

Descripción: Ajusta el factor de escala para el control anticipativo de la potencia.

Dependencia: Ver también: p3520

p3521[0...3] Circuito intermedio Control anticipativo Potencia Escalado / Vdc Ctr ant P Esc

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -100000.00000 [%]	**Máx.** 100000.00000 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00000 [%]

Descripción: Ajusta el factor de escala para el control anticipativo de la potencia.

Dependencia: Ver también: p3520

p3523[0...3] Alimentación Control anticipativo Potencia Filtrado / INF CtrAnt P Filt

SERVO (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 1000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el control anticipativo de la potencia.

Dependencia: Ver también: p3520

p3523[0...3] Circuito intermedio Control anticipativo Potencia Filtrado / Vdc CtrAnt P Filt

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [ms]	**Máx.** 1000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el control anticipativo de la potencia.

Dependencia: Ver también: p3520

p3530 Alimentación Límite de intensidad motor / INF I_lim mot

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.00 [Aef]	**Máx.** 100000.00 [Aef]	**Ajuste de fábrica** 10000.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el límite en motor para la corriente activa de la red.
El límite de intensidad activo actualmente se indica en r0067[0].

Dependencia: Ver también: r0067, p3532

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Precaución: Si este límite se ajusta a un valor inferior a la intensidad máxima permitida para la etapa de potencia (r0067), entonces la alimentación ya no puede ofrecer más su plena potencia de forma regulada.

La subtensión de ello resultante en el circuito intermedio puede perturbar el funcionamiento de la alimentación

Atención: En alimentaciones autoconmutadas disminuye la tensión en el circuito intermedio si la carga conectada toma más potencia que la que puede aportarse desde la red considerando la intensidad máxima de la etapa de potencia o un límite ajustado en p3530.

i la tensión en el circuito intermedio baja hasta el valor rectificado, entonces toda la corriente -necesaria para cubrir la potencia activa exigida- pasa sin regular al circuito rectificador a través de los diodos.

Por ello el valor ajustado en p3530 no representa un límite de intensidad que debe ser siempre respetado por motivos físicos.

El valor constituye el umbral de intensidad a partir del cual la energía del circuito intermedio puede usarse de acumulador para compensar oscilaciones breves de potencia.

Nota: Cuando el modo Smart Mode está activado (p3400.0 = 1), el ajuste de este parámetro no tiene efecto.

p3531 Alimentación Límite de intensidad generador / INF I_lim gen

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-100000.00 [Aef]	-1.00 [Aef]	-10000.00 [Aef]

Descripción: Ajusta el límite en generador para la corriente activa de la red.

El límite de intensidad activo actualmente se indica en r0067[1].

Dependencia: Ver también: r0067, p3533

Precaución: Si este límite se ajusta a un valor inferior a la intensidad máxima permitida para la etapa de potencia (r0067), entonces la alimentación ya no puede ofrecer más su plena potencia de forma regulada.

Esto puede provocar una sobretensión en el circuito intermedio.

Atención: En alimentaciones autoconmutadas aumenta la tensión en el circuito intermedio si en éste se inyecta, debido a la fuente conectada, más potencia que la que puede aportarse a la red debido a la intensidad máxima en la etapa de potencia o al límite ajustado en p3531.

Si la tensión en el circuito intermedio supera el umbral permitido por el hardware (p0297), entonces se produce desconexión por sobretensión.

El valor en p3531 representa un límite de intensidad que debe respetarse siempre, aunque puede provocar sobretensiones en el circuito intermedio.

El valor en p3531 representa el límite de intensidad a partir del cual la capacidad del circuito intermedio puede usarse para compensar oscilaciones breves de potencia.

Nota: Cuando el modo Smart Mode está activado (p3400.0 = 1), el ajuste de este parámetro no tiene efecto.

p3532 BI: Alimentación Bloquear régimen motor / INF Bloq Reg Mot

A_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8920
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bloquear el régimen motor de la alimentación.

Dependencia: Ver también: r3405, p3530

Atención: Si se bloque el régimen en motor a pesar de que se toma potencia del circuito intermedio, entonces la tensión en el circuito intermedio cae hasta el valor rectificado.

En estas condiciones el circuito intermedio se carga a través de los diodos y se alimenta la etapa de potencia a pesar del bloqueo.

Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: El bloqueo actúa sólo si está habilitado el funcionamiento y ha terminado la rampa de Vdc (r0863.0 = 1).

Cuando el modo Smart Mode está activado (p3400.0 = 1), el ajuste de este parámetro no tiene efecto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3533 BI: Alimentación Bloquear régimen generador / INF Bloq Reg Gen

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8820, 8920
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bloquear el régimen regenerativo de la alimentación.

Dependencia: Ver también: r3405, p3531

Atención: Si se bloquea el régimen como generador, a pesar de que se aporta potencia al circuito intermedio, entonces aumenta la tensión en el circuito intermedio.

Es posible que el parámetro esté protegido debido a p0922 o p2079 y no pueda modificarse.

Nota: El bloqueo actúa sólo si está habilitado el funcionamiento y ha terminado la rampa de Vdc (r0863.0 = 1).

r3534 Alimentación Filtro de red Intensidad máxima / INF Filtro I_máx

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad máxima permitida para el filtro de red ajustado con p0220[0].

Dependencia: Ver también: p0220

Nota: La intensidad máxima activa en la actualidad para la etapa de potencia se indica en r0067.

El valor en r0067 resulta del mínimo de los límites de intensidad en r0209, p3530 ... r3534.

r3554 Alimentación Regulador Udc Acción integral / INF Reg_Vdc Acc. I

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la acción integral del regulador de tensión en el circuito intermedio (regulador Vdc).

r3554 Regulador Vdc Acción integral / Reg_Vdc Acc I

VECTOR (R_tecn)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la acción integral del regulador de tensión en el circuito intermedio (regulador Vdc).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3555[0...5] Alimentación Regulador Vdc Acción integral Intervención rápida / Reg_Vdc Acc InRáp

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	200.00 [%]	[0] 2.00 [%]
		[1] 102.00 [%]
		[2] 0.00 [%]
		[3] 5.00 [%]
		[4] 100.00 [%]
		[5] 0.00 [%]

Descripción:

Ajusta la intervención rápida del regulador Vdc en caso de caída en escalón de la tensión del circuito intermedio debido a fuerte carga motórica de la alimentación.

Para p3555[5] = 0% o p3560 < 100% o p0225 > 0.5 * p0223, se desactiva la intervención rápida del regulador de Vdc.

En una identificación de red y del circuito intermedio (p3410 >= 2) se adapta automáticamente el nivel de la intervención rápida del regulador (p3555[2]) a la inductancia de red.

Recomend.:

La correcta modificación de este parámetro requiere un conocimiento preciso del sistema.

- En general, la intervención rápida del regulador sirve para mejorar su comportamiento en procesos de cambio de carga altamente dinámicos. Por tanto, la función puede desactivarse básicamente con p3555[5] = 0% en caso de que la aplicación no necesite ciclos de carga máxima.

- Con p3555[0] se calcula la tasa de modulación en el caso de grandes errores de regulación incluso si la intervención del regulador está desactivada. Por tanto, p3555[0] por regla general no debe modificarse.

Índice:

[0] = Umbral de activación 1: Error Vdc respecto a consigna
[1] = Umbral de activación 2: Diferencia Vdc respecto a valor rectif.
[2] = Intervención rápida Escala automática
[3] = Intervención rápida Control anticipativo
[4] = Intervención rápida Timeout
[5] = Intervención rápida Escala manual

Nota:

p3555[0]:

Error de regulación Vdc en porcentaje de la consigna de la tensión del circuito intermedio (primera condición para que se produzca la intervención rápida del regulador). Además, el umbral sirve para la conmutación interna del cálculo de la tasa de modulación para grandes errores de regulación y, por tanto, por regla general no debe modificarse.

p3555[1]:

Umbral Vdc en porcentaje del valor rectificado de la tensión de red actual (segunda condición para que se produzca la intervención rápida del regulador). Para que tenga lugar la intervención del regulador deben cumplirse ambas condiciones de umbral.

p3555[2]:

Nivel total porcentual de la intervención rápida (factor de escala). Para una identificación de red con p3410 >= 2, el factor se adapta automáticamente, o bien se ajusta a 0 en redes débiles con elevada inductancia.

p3555[3]:

Corrección porcentual del control anticipativo en caso de caída rápida de tensión (compensación de tiempo muerto).

p3555[4]:

Tiempo mínimo porcentual entre dos intervenciones del regulador (100% corresponde a 100 ms). En caso de que se produzcan altas frecuencias de cambio de carga en la aplicación, el tiempo mínimo entre dos intervenciones del regulador puede acortarse con p3555[4].

p3555[5]:

Nivel total porcentual de la intervención rápida (factor de escala). Con p3555[5] = 0 se bloquea la intervención rápida del regulador. En redes débiles con elevada inductancia resulta útil desactivar la intervención rápida.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3560 Alimentación Regulador de Vdc Ganancia proporcional / INF Reg_Vdc Kp

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.01 [%]	**Máx.** 1000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional normalizada para el regulador de tensión en el circuito intermedio (reg. de Vdc).

Nota: El valor 100 % se corresponde con el ajuste básico derivado de los parámetros del sistema regulado (p3421, p3422).

p3560 Regulador de Vdc Ganancia proporcional / Reg_Vdc Kp

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.01 [%]	**Máx.** 1000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional normalizada para el regulador de tensión en el circuito intermedio (reg. de Vdc).

Nota: El valor 100% se corresponde con el ajuste básico derivado del parámetro del sistema regulado (p3422).

p3562 Alimentación Reg. Vdc Tiempo acción integral / INF Reg_Vdc Tn

A_INF, SERVO (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8940
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.10 [%]	**Máx.** 100000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral normalizado para el regulador de tensión en el circuito intermedio (Vdc).

Nota: El valor 100 % se corresponde con el ajuste básico derivado de los parámetros del sistema regulado (p3421, p3422).

p3562 Reg. Vdc Tiempo acción integral / Reg_Vdc Tn

VECTOR (R_tecn)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.10 [%]	**Máx.** 100000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral normalizado para el regulador de tensión en el circuito intermedio (Vdc).

Nota: El valor 100% se corresponde con el ajuste básico derivado del parámetro del sistema regulado (p3422).

p3564 Alimentación Observador de Vdc Constante de tiempo / INF Observ Vdc T

A_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 100.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.2 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro para el observador de la tensión en el circuito intermedio (Vdc).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3566 Alimentación Vdc Duración de rampa / INF Vdc t_rampa

A_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8932
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
40 [ms]	1000 [ms]	100 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de rampa para la tensión en el circuito intermedio (Vdc) al conectar y desconectar.

Conectar (habilitar impulsos, r0898.3 = 1):

Durante este tiempo a tensión en el circuito intermedio procedente del rectificador tras la precarga se eleva a la consigna de tensión (p3510, p3511). Dado el caso se incrementa también la consigna de tensión para mantener la reserva de tasa de modulación (p3481). Durante la rampa se pone a 0 la consigna de corriente reactiva.

Desconectar (bloquear impulsos, r0898.3 = 0):

Durante este tiempo la tensión en el circuito intermedio se reduce al valor rectificado (raíz(2) * tensión de red). Al comienzo de la rampa se pone a 0 la consigna de corriente reactiva.

p3570 CI: Maestro/esclavo Consigna de intensidad activa / I_activa_cons

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	3573[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal de la consigna de intensidad activa para la regulación de intensidad del esclavo.

El valor de la señal procede de la alimentación maestro (p. ej., a través del multiplexor o directamente).

Dependencia: Ver también: p3513, p3571, p3572, r3573

p3571[0...3] CI: Maestro/esclavo Consigna intensidad activa Multiplexor Entrada / I_activa Multi Ent

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta las fuentes de señal para los valores de entrada del multiplexor.

Los valores de señal sirven como consigna para la regulación de intensidad de la alimentación esclavo.

Índice:
[0] = Multiplexor Valor de entrada 0
[1] = Multiplexor Valor de entrada 1
[2] = Multiplexor Valor de entrada 2
[3] = Multiplexor Valor de entrada 3

Dependencia: Ver también: p3570, p3572, r3573

Nota: Para una alimentación maestro y una alimentación esclavo puede predefinirse la consigna de intensidad activa sin el multiplexor. Si no se necesita el multiplexor para maestro/esclavo, puede utilizarse también para otra función.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3572 CI: Maestro/esclavo Consigna intensidad activa Multiplexor Selección / I_activ Multi Sel

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la selección del valor de entrada deseado para el multiplexor.
CI: p3572 = 0, 1, 2, 3 --> Valores válidos
Para otros valores se señaliza el fallo F06320.

Dependencia: Ver también: p3570, p3571, r3573
Ver también: F06320

Nota: Para una alimentación maestro y una alimentación esclavo puede predefinirse la consigna de intensidad activa sin el multiplexor. Si no se necesita el multiplexor para maestro/esclavo, puede utilizarse también para otra función.

r3573 CO: Maestro/esclavo Consigna de intensidad activa Multiplexor Salida / I_activa Multi Sal

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la salida (salida de conector) en el multiplexor.
El valor de la señal se utiliza de forma estándar para la consigna de intensidad activa de la alimentación esclavo.

Dependencia: Ver también: p3570, p3571, p3572

Nota: Para una alimentación maestro y una alimentación esclavo puede predefinirse la consigna de intensidad activa sin el multiplexor. Si no se necesita el multiplexor para maestro/esclavo, puede utilizarse también para otra función.

p3574[0...3] Maestro/esclavo Vigilancia de la tensión del circuito intermedio / Vig Vdc

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-60 [V]	60 [V]	[0] 20 [V] [1] -20 [V] [2] 5 [V] [3] -5 [V]

Descripción: Ajusta los límites superior e inferior y los valores de histéresis para la vigilancia de la tensión en circuito intermedio.
Los valores se introducen como valores absolutos y se refieren a la consigna de la tensión en circuito intermedio (p3510).
Si se rebasan o no se alcanzan los límites, se realiza una conexión automática de la regulación de tensión para una alimentación esclava.

Índice:
[0] = Vdc Límite superior
[1] = Vdc Límite inferior
[2] = Vdc Valor de histéresis superior
[3] = Vdc Valor de histéresis inferior

Dependencia: Ver también: r0088, p0210, p3510, r3575

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3575.0...2 BO: Maestro/esclavo Vigilancia tensión circuito intermedio Estado / Vig Vdc Estado

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la vigilancia de la tensión del circuito intermedio en el maestro/esclavo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Límite superior alcanzado	Sí	No	-
01	Límite inferior alcanzado	Sí	No	-
02	Límite inferior/superior alcanzado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0088, p3510, p3574

p3576[0...5] Maestro/esclavo Factor reparto de intensidad Multiplexor Entrada / Fact repart I entr

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta hasta 6 factores para multiplicar con la consigna de intensidad activa para el regulador de intensidad.
En una configuración de alimentación tipo maestro-esclavo el valor así reducido puede repartirse entre los ejes esclavos. Visto desde el regulador de tensión, la ganancia total permanece igual.

Índice:
[0] = Valor 0
[1] = Valor 1
[2] = Valor 2
[3] = Valor 3
[4] = Valor 4
[5] = Valor 5

Dependencia: Ver también: p3577, r3578, p3579

Nota: Si no se necesita el multiplexor para maestro/esclavo, puede utilizarse también para otra función.

p3577 CI: Maestro/esclavo Factor reparto intensidad Multiplexor Selección / Fact repart I sel

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la selección del valor de entrada deseado para el multiplexor.
CI: p3577 = 0, 1, 2, 3, 4, 5 --> Valores válidos
Para otros valores se señaliza el fallo F06321.

Dependencia: Ver también: p3576, r3578, p3579
Ver también: F06321

Nota: Si no se necesita el multiplexor para maestro/esclavo, puede utilizarse también para otra función.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3578 CO: Maestro/esclavo Factor reparto de intensidad Multiplexor Salida / Fact repart I sal

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, el valor de salida en el multiplexor.

El valor de señal se utiliza como estándar para el factor de reparto de intensidad en el modo de alimentación maestro/esclavo.

Dependencia: Ver también: p3576, p3577, p3579

Nota: Si no se necesita el multiplexor para maestro/esclavo, puede utilizarse también para otra función.

p3579 CI: Maestro/esclavo Factor de reparto de intensidad / Fact repart I

A_INF (Maestro/esclavo)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8948
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	3578[0]

Descripción: Ajusta el factor para multiplicar con la consigna de intensidad activa para el regulador de intensidad.

En una configuración de alimentación tipo maestro-esclavo el valor así reducido puede repartirse entre los ejes esclavos. Visto desde el regulador de tensión, la ganancia total permanece igual.

Dependencia: Ver también: p3576, p3577, r3578

r3602 Alimentación Regulación Estado / INF Reg Estado

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 bin	1000 bin	-

Descripción: Visualiza el estado de la regulación de alimentación.

Valor:
- 0: Inicialización en curso
- 1: Falta hab imp
- 2: Arranque tensión circuito intermedio
- 3: Subida corriente reactiva
- 4: Desconex en curso
- 5: Resetear identificación
- 6: Servicio
- 7: Identificación en curso
- 8: Smart Mode corre

p3603 Alimentación Control anticipativo Factor acción D / INF Reg_I Comp D

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	500.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: La acción D del control anticipativo de intensidad de determina a partir de los datos del filtro. p3603 permite ponderar la acción D precalculada. Si no se desea control anticipativo dinámico, este factor deberá ajustarse a cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3606 Alimentación Regulador de intensidad activa Error de reg. / INF reg I act Err

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza el error de regulación del regulador de corriente activa.

r3608 Alimentación Regulador de corriente reactiva Error de reg. / INF reg I ract Err

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza el error de regulación del regulador de corriente reactiva.

p3610 Alimentación Corriente reactiva Consigna prefijada / INF I_reac F_cons

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1774, 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-10000.0 [Aef]	10000.0 [Aef]	0.0 [Aef]

Descripción: Visualiza la consigna prefijada para la corriente reactiva.
El máximo valor admisible para la corriente reactiva es la intensidad nominal del equipo, r0207.
Es aplicable: | p3610 | <= r0207

Dependencia: Ver también: r0029, r0075, r0076

Atención: Si las fases de red están invertidas y, con ello, la orientación de la tensión de red (r0066 < 0) resultante es negativa, hay que tener en cuenta que el signo de la corriente reactiva también se invierte. En su caso, el valor negado de p3610 se activa en los parámetros de visualización r0029, r0075, r0076.

Nota: p3610 < 0: se genera corriente reactiva inductiva, es decir, la corriente se retrasa respecto a la tensión.
p3610 > 0: se genera corriente reactiva capacitiva, es decir, la corriente se adelanta con respecto a la tensión.
Esta definición es válida para sistemas de tensión 3AC, tanto con orientación de giro positiva (r0066 > 0) como negativa (r0066 < 0).

p3611 CI: Alimentación Corriente reactiva Consigna adicional / INF I_reac Cons ad

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna adicional de la corriente reactiva de red.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3614[0...1] Alimentación Filtro de intensidad real Tiempo de filtro / INF I_real t_fi

A_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8950
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [ms]	2.000 [ms]	0.000 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo para el filtrado PT1 del valor real de la corriente activa y de la corriente reactiva.

Índice: [0] = Filtrado de corriente real con tiempo muerto
[1] = Filtrado de corriente real sin tiempo muerto

Nota: Rel. a índice 0:

El filtro PT1 con un ciclo de tiempo muerto puede utilizarse para estabilizar la regulación de intensidad en redes muy débiles con una tensión de cortocircuito relativa uk elevada).

Con p3614[0] = 0 se desactiva el filtro de la corriente real.

En caso de ajuste automático del regulador con p3410 >= 2 se preajusta automáticamente el filtro de intensidad real.

Rel. a índice 1:

El filtro PT1 sin tiempo muerto se puede utilizar para optimizar la regulación de intensidad, p. ej en combinación con barridos de frecuencia.

Con p3614[1] = 0 se desactiva el filtro de la corriente real.

p3615 Alimentación Regulador de intensidad Ganancia P / INF Reg_I Kp

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia P normalizada para el regulador de intensidad en la alimentación.

Nota: El valor 100 % se corresponde con el ajuste básico derivado de los parámetros del sistema regulado (p3421, p3422).

p3617 Alimentación Regulador de intensidad Tiempo de acción integral / INF Reg_I Tn

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.10 [%]	100000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral normalizado para el regulador de intensidad de la alimentación.

Nota: El valor 100 % se corresponde con el ajuste básico derivado de los parámetros del sistema regulado (p3421, p3422).

r3618 Alimentación Regulador intensidad activa Tiempo acción integral / INF Reg_I act Tn

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la acción integral del regulador de intensidad activa.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3619 Alimentación Regulador corriente reactiva Tiempo acción integral / INF reg_I reac Tn

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8946
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la acción integral del regulador de corriente reactiva.

p3620 Alimentación Adapt. reg. intensidad Umbral inferior de actuación / INF Adapt_I Umbr i

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	100.00 [%]	40.00 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de actuación para la adaptación del regulador de intensidad.

El valor está referido a la intensidad máxima en etapa de potencia (r0209). A partir del umbral de actuación el valor de inductancia (p3421) usado para la regulación de intensidad va reduciéndose de forma lineal en función de la intensidad. Para la intensidad máxima de la etapa de potencia resulta una inductancia de p3421 * p3622.

Dependencia: Ver también: p3410, p3415, p3622

Nota: El parámetro puede ajustarse automáticamente con la identificación de red (p3410 = 4, 5) (ver también p3622). La condición previa para una medida fiable de p3622 es que la intensidad para la marcha 2 (p3415[1]) sea al menos un 10% mayor que para la marcha 1 de la identificación de red. De lo contrario se desecha el resultado de la medida.

En caso de medida correcta, p3620 se ajusta al 80% de la intensidad para la marcha 1 (p3415[0]).

Para etapas de potencia tipo Chassis no es necesario normalmente adaptar p3620 y p3622 a las propiedades de la red. Sin embargo, en caso necesario puede optimizarse la adaptación del regulador de intensidad mediante la elección adecuada de las intensidades para p3415.

Para etapas de potencia tipo Booksize, p3620 y p3622 se adaptan automáticamente con el ajuste por defecto válido entonces para la identificación de red p3415.

p3622 Alimentación Adaptación reg. de intensidad Factor de reducción / INF Adapt_I Factor

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.01 [%]	100.00 [%]	85.00 [%]

Descripción: Ajusta la inductancia de la bobina de conmutación a la intensidad máxima de la etapa de potencia (r0209) en porcentaje de la inductancia (p3421) en el umbral de actuación (p3620).

Dependencia: Ver también: p3410, p3415, p3620

Nota: Parámetro en una identificación de red (p3410 = 4, 5) automáticamente optimizado, en caso de que se cumpla:

p3415[1] - p3415[0] > 10%. De lo contrario se desecha el resultado de la medida.

Para etapas de potencia tipo Chassis no es necesario normalmente adaptar p3620 y p3622 a las propiedades de la red. Sin embargo, en caso necesario puede optimizarse la adaptación del regulador de intensidad mediante la elección adecuada de las intensidades para p3415.

Para etapas de potencia tipo Booksize, p3620 y p3622 se adaptan automáticamente con el ajuste por defecto válido entonces para la identificación de red p3415.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3624[0...1] Alimentación Regulador de armónicos Orden / INF Reg_armón Ord.

A_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
5	13	[0] 5
		[1] 7

Descripción: Ajusta el orden del armónico de red para el regulador de armónicos.

p3624[0]: Orden del armónico de red para el primer regulador de armónicos.

p3624[1]: Orden del armónico de red para el segundo regulador de armónicos.

Dependencia: Ver también: p3625, r3626

Nota: Armónicos en al tensión de red pueden provocar armónicos en las intensidades del convertidor. Activando módulos reguladores adicionales es posible reducir tales armónicos de intensidad.

Ejemplo:

En una red de 50 Hz pueden reducirse armónicos a 250 Hz en las intensidades de fase activando un regulador de armónicos de orden 5 (p3624[0] = 5).

p3625[0...1] Alimentación Regulador de armónicos Escalado / INF Reg_armón Escl

A_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia del regulador de armónicos.

p3625[0]: Ganancia del primer regulador de armónicos

p3625[1]: Ganancia del segundo regulador de armónicos

0%: El regulador está desactivado

100%: Regulador activado con ganancia estándar

Dependencia: Ver también: p3624, r3626

Nota: El regulador de armónicos corrige las tensiones en la etapa de potencia de forma que se reduzcan los armónicos de intensidad en el lado de red.

El orden de los armónicos de intensidad que debe amortiguar dicho filtro se justa con p3624.

r3626[0...1] Alimentación Regulador de armónicos Salida / INF Reg_armón Sal

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza las tensiones de salida del regulador de armónicos.

r3626[0]: Valor eficaz del 5º armónico de la tensión de salida del regulador

r3626[1]: Valor eficaz del 7º armónico de la tensión de salida del regulador

El regulador de armónicos corrige las tensiones en la etapa de potencia de forma que se reduzcan los armónicos de intensidad en el lado de red.

Dependencia: Ver también: p3624, p3625

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3632 Alimentación Tensión de entrada Usd (componente activa) / INF U_ent Usd

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1774, 8946, 8950
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión Usd (componente activa) en la entrada trifásica de red de la etapa de potencia.

r3633 Alimentación Tensión de entrada Usq (componente reactiva) / INF U_ent Usq

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1774, 8946, 8950
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión Usq (componente reactiva) en la entrada trifásica de red de la etapa de potencia.

r3635 CO: Alimentación Tensión de entrada Ángulo / INF U_ent Ángulo

A_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8950
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el ángulo de la tensión de entrada (relativo al ángulo de red).

r3637[0...1] CO: Regulación del sistema inverso Consigna de intensidad / Reg sistInv I_cons

A_INF (Respaldo red din, Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Índice: [0] = Activa
[1] = Reactiva

r3638[0...3] CO: Regulación del sistema inverso Intensidad real / Reg sistInv I_real

A_INF (Respaldo red din, Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, los valores de intensidad real en la regulación del sistema inverso.
En la intensidad del sistema inverso visualizada está compensada la consigna de intensidad del sistema directo.
En la intensidad del sistema directo visualizada está compensada la consigna de intensidad del sistema inverso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Componente del sistema inverso Corriente activa
[1] = Componente del sistema inverso Corriente reactiva
[2] = Componente del sistema directo Corriente activa
[3] = Componente del sistema directo Corriente reactiva

Nota: La corriente activa real total en coordenadas del sistema directo se indica en r0078.
La corriente reactiva real total en coordenadas del sistema directo se indica en r0076.

p3639 Regulación del sistema inverso Tiempo de acción integral / Reg sist inv Tn

A_INF (Respaldo red din, Trafo red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 5.00 [%]	**Máx.** 200.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral en la regulación de intensidad del sistema inverso.

Nota: El valor 100% equivale al tiempo de acción integral efectivo para el regulador de intensidad normal del sistema directo (p3617).

p3640 Regulación del sistema inverso Modo de operación / Reg sistTnv Mod op

A_INF (Respaldo red din, Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de operación en la regulación del sistema inverso.
La regulación del sistema inverso regula la componente inversa en la intensidad de red (consigna adicional p3641).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Regulador de intensidad del sistema inverso activado	Sí	No	-

p3641[0...1] CI: Regulación del sistema inverso Consigna / Reg sist inv Cons

A_INF (Respaldo red din, Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna en la regulación de intensidad del sistema inverso.

Índice: [0] = Activa
[1] = Reactiva

Advertencia: Las consignas distintas de cero dan lugar a una potencia de red oscilante y, con ello, a fluctuaciones de tensión en el circuito intermedio y a una carga de red asimétrica.

Nota: Si está activado el módulo de función "Respaldo de red dinámico" (r0108.7 = 1) es aplicable:
Se suman las consignas r5510[4, 6] y las consignas de la fuente de señal.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3642[0...1] CO: Regulación del sistema inverso Magnitud manipulada / Reg sistInv M manp

A_INF (Respaldo red din, Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la tensión de salida en coordenadas alfa/beta en la regulación de intensidad del sistema inverso.

Índice: [0] = Alfa
[1] = Beta

r3643 Regulac. sistema inverso Tensión circuito intermedio Corrección / Rg sisInv Vdc Corr

A_INF (Respaldo red din, Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el valor de corrección de la consigna de tensión del circuito intermedio para la compensación de la corriente activa del sistema inverso.

Nota: Para el regulador de intensidad tiene efecto la consigna de intensidad corregida del circuito intermedio (r0088).

p3660 VSM Entrada Tensión de red Divisor de tensión / VSM Entr div_U

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajusta un divisor de tensión para el Voltage Sensing Module (VSM).

Nota: Si se usa la entrada de 690 V (X522) sin divisor de tensión es necesario especificar 0 %.

Si se usa la entrada de 100 V (X521) con divisor de tensión para medir tensiones respecto a punto central es necesario especificar la relación de división multiplicada por 100 %.

Ejemplo:

Tensión de red 1000 V, división de tensión 10:1

--> Tensión en la entrada VSM 100 V

--> p3660 = 10 * 100 % = 1000 %

p3660[0...n] VSM Entrada Tensión de red Divisor de tensión / VSM Entr div_U

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajusta un divisor de tensión para el Voltage Sensing Module (VSM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Si se usa la entrada de 690 V (X522) sin divisor de tensión es necesario especificar 0 %.
Si se usa la entrada de 100 V (X521) con divisor de tensión para medir tensiones respecto a punto central es necesario especificar la relación de división multiplicada por 100 %.
Ejemplo:
Tensión de red 1000 V, división de tensión 10:1
--> Tensión en la entrada VSM 100 V
--> p3660 = 10 * 100 % = 1000 %

r3661 CO: VSM Entrada Tensión de red u1 - u2 / VSM Entr u1 - u2

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950, 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión de entrada entre las fases L1 y L2 en el Voltage Sensing Module (VSM).
Dependencia: Ver también: r0025, r0072, p3660
Nota: X521.1 o X522.1: Conexión de L1
X521.2 o X522.2: Conexión de L2
X521.3 o X522.3: Conexión de L3
La tensión (3AC) que resulta de las tensiones de línea se visualiza no filtrada en r0072[1] y filtrada en r0025[1].

r3661[0...n] CO: VSM Entrada Tensión de red u1 - u2 / VSM Entr u1 - u2

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión de entrada entre las fases L1 y L2 en el Voltage Sensing Module (VSM).
Dependencia: Ver también: p3660
Nota: X521.1 o X522.1: Conexión de L1
X521.2 o X522.2: Conexión de L2
X521.3 o X522.3: Conexión de L3

r3662 CO: VSM Entrada Tensión de red u2 - u3 / VSM Entr u2 - u3

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8850, 8950, 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión de entrada entre las fases L2 y L3 en el Voltage Sensing Module (VSM).
Dependencia: Ver también: r0025, r0072, p3660
Nota: X521.2 o X522.2: Conexión de L2
X521.3 o X522.3: Conexión de L3
La tensión que resulta de las tensiones de fase se visualiza en r0072[1] y en r0025[1] filtrada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3662[0...n] CO: VSM Entrada Tensión de red u2 - u3 / VSM Entr u2 - u3

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión de entrada entre las fases L2 y L3 en el Voltage Sensing Module (VSM).

Dependencia: Ver también: p3660

Nota: X521.1 o X522.1: Conexión de L1
X521.2 o X522.2: Conexión de L2
X521.3 o X522.3: Conexión de L3

r3664.0...1 BO: VSM Evaluación de temperatura Estado / VSM: Temp Estado

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la evaluación de temperatura del Voltage Sensing Modules(VSM).
Con ello se indica si la temperatura ha sobrepasado el umbral de fallo/alarma.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Umbral de alarma por temperatura sobrepasado	Sí	No	-
01	Umbral de fallo por temperatura sobrepasado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p3665, r3666, p3667, p3668

r3664[0...n] CO: VSM Evaluación de temperatura Estado / VSM: Temp Estado

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la evaluación de temperatura del Voltage Sensing Modules(VSM).
Con ello se indica si la temperatura ha sobrepasado el umbral de fallo/alarma.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Umbral de alarma por temperatura sobrepasado	Sí	No	-
01	Umbral de fallo por temperatura sobrepasado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p3665, r3666, p3667, p3668

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3665[0...n] VSM Evaluación de temperatura Tipo de sensor / VSM Tipo sens temp

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el sensor de temperatura para el Voltage Sensing Module (VSM).
El sensor de temperatura se conecta en los bornes X520.5 y X520.6 del VSM.

Valor:
0: Ningún sensor
1: PTC
2: KTY84

p3665[0...n] VSM Evaluación de temperatura Tipo de sensor / VSM Tipo sens temp

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el sensor de temperatura para el Voltage Sensing Module (VSM).
El sensor de temperatura se conecta en los bornes X520.5 y X520.6 del VSM.

Valor:
0: Ningún sensor
1: PTC
2: KTY84

r3666 CO: VSM Temperatura KTY / VSM Temp. KTY

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura real de un sensor de temperatura KTY84 conectado al Voltage Sensing Module (VSM).
Requisitos:
Hay conectado un sensor KTY84 y está ajustado p3665 = 2.

Dependencia: Ver también: p3665

Nota: Para el tipo de sensor PTC (p3665 = 1) es aplicable:
- Por debajo de la temperatura nominal de respuesta r3666 = -50 °C.
- Por encima de la temperatura nominal de respuesta r3666 = 199,9 °C.

r3666[0...n] CO: VSM Temperatura KTY / VSM Temp. KTY

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura real de un sensor de temperatura KTY84 conectado al Voltage Sensing Module (VSM).
Requisitos:
Hay conectado un sensor KTY84 y está ajustado p3665 = 2.

Dependencia: Ver también: p3665

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Para el tipo de sensor PTC (p3665 = 1) es aplicable:
- Por debajo de la temperatura nominal de respuesta r3666 = -50 °C.
- Por encima de la temperatura nominal de respuesta r3666 = 199,9 °C.

p3667 VSM Filtro de red Sobretemperatura Umbral de alarma / VSM T_Filt umbr_A

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [°C]	**Máx.** 301 [°C]	**Ajuste de fábrica** 150 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma para el sensor de temperatura KTY del Voltage Sensing Modules (VSM) para vigilar la temperatura del filtro de red.
Requisitos:
Hay conectado un sensor KTY84 y está ajustado p3665 = 2.

Dependencia: Ver también: p3665
Ver también: A34211

p3667[0...n] VSM Filtro de red Sobretemperatura Umbral de alarma / VSM T_Filt umbr_A

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [°C]	**Máx.** 301.00 [°C]	**Ajuste de fábrica** 150.00 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma para el sensor de temperatura KTY del Voltage Sensing Modules (VSM) para vigilar la temperatura del filtro de red.
Requisitos:
Hay conectado un sensor KTY84 y está ajustado p3665 = 2.

Dependencia: Ver también: p3665
Ver también: A34211

p3668 VSM Filtro de red Sobretemperatura Umbral de desconexión / VSM T_Filt umbr_F

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. 0 [°C]	**Máx.** 301 [°C]	**Ajuste de fábrica** 180 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de desconexión para el sensor de temperatura KTY del VSM para vigilar la temperatura del filtro de red.

Dependencia: Ver también: p3667
Ver también: F34207

p3668[0...n] VSM Filtro de red Sobretemperatura Umbral de desconexión / VSM T_Filt umbr_F

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [°C]	**Máx.** 301.00 [°C]	**Ajuste de fábrica** 180.00 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de desconexión para el sensor de temperatura KTY del VSM para vigilar la temperatura del filtro de red.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p3667
Ver también: F34207

p3669 VSM Filtro de red Sobretemperatura Histéresis / VSM T_Filt Hist

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.0 [K]	50.0 [K]	3.0 [K]

Descripción: Ajusta la histéresis para el umbral de alarma del VSM para vigilar la temperatura del filtro de red.
Dependencia: Ver también: p3667

p3669[0...n] VSM Filtro de red Sobretemperatura Histéresis / VSM T_Filt Hist

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9886
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 21_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.00 [K]	50.00 [K]	3.00 [K]

Descripción: Ajusta la histéresis para el umbral de alarma del VSM para vigilar la temperatura del filtro de red.
Dependencia: Ver también: p3667

p3670 VSM Entrada 10 V Ganancia transf. intensidad / VSM Gan transf

A_INF, S_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [A]	1000.000 [A]	1.000 [A]

Descripción: Ajusta la ganancia del transformador de intensidad conectado en la entrada de 10 V del Voltage Sensing Module (VSM).
El parámetro define la intensidad en [A] referida a la tensión de entrada en VSM en [V].
Ejemplo:
Transformador de intensidad con 1 V por 200 A
--> p3670 = 200
Dependencia: Ver también: r3671, r3672
Nota: El transformador para la fase 1 se conecta en los bornes X520.1 y X520.2 del VSM.
El transformador para la fase 2 se conecta en los bornes X520.3 y X520.4 del VSM.

p3670[0...n] VSM Entrada 10 V Ganancia transf. intensidad / VSM Gan transf

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [A]	1000.000 [A]	1.000 [A]

Descripción: Ajusta la ganancia del transformador de intensidad conectado en la entrada de 10 V del Voltage Sensing Module (VSM).
El parámetro define la intensidad en [A] referida a la tensión de entrada en VSM en [V].
Ejemplo:
Transformador de intensidad con 1 V por 200 A
--> p3670 = 200

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r3671, r3672

Nota: El transformador para la fase 1 se conecta en los bornes X520.1 y X520.2 del VSM.
El transformador para la fase 2 se conecta en los bornes X520.3 y X520.4 del VSM.

r3671 CO: VSM Entrada de 10 V Transformador de intensidad 1 Valor real / VSM Trans 1 I_real

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza el valor real de la intensidad del transformador de intensidad en la entrada de 10 V nº 1 del Voltage Sensing Modules (VSM).

Dependencia: Ver también: p3670

Nota: El transformador para la fase 1 se conecta en los bornes X520.1 y X520.2 del VSM.

r3671[0...n] CO: VSM Entrada de 10 V Transformador de intensidad 1 Valor real / VSM Trans 1 I_real

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza el valor real de la intensidad del transformador de intensidad en la entrada de 10 V nº 1 del Voltage Sensing Modules (VSM).

Dependencia: Ver también: p3670

Nota: El transformador para la fase 1 se conecta en los bornes X520.1 y X520.2 del VSM.

r3672 CO: VSM Entrada de 10 V Transformador de intensidad 2 Valor real / VSM Trans 2 I_real

A_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza el valor real de la intensidad del transformador de intensidad en la entrada de 10 V nº 2 del Voltage Sensing Modules (VSM).

Dependencia: Ver también: p3670

Nota: El transformador para la fase 2 se conecta en los bornes X520.3 y X520.4 del VSM.

r3672[0...n] CO: VSM Entrada de 10 V Transformador de intensidad 2 Valor real / VSM Trans 2 I_real

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9880
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza el valor real de la intensidad del transformador de intensidad en la entrada de 10 V nº 2 del Voltage Sensing Modules (VSM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p3670
Nota: El transformador para la fase 2 se conecta en los bornes X520.3 y X520.4 del VSM.

r3673 CO: VSM Entrada 1 de 10 V Valor real / VSM Ent 1 U_real

A_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9880
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión medida en la entrada de 10 V nº 1 del Voltage Sensing Modules (VSM).
Dependencia: Ver también: p3670
Nota: Entrada 1 de 10 V: Bornes X520.1 y X520.2

r3673[0...n] CO: VSM Entrada 1 de 10 V Valor real / VSM Ent 1 U_real

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9880
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión medida en la entrada de 10 V nº 1 del Voltage Sensing Modules (VSM).
Dependencia: Ver también: p3670
Nota: Entrada 1 de 10 V: Bornes X520.1 y X520.2

r3674 CO: VSM Entrada 2 de 10 V Valor real / VSM Ent 2 U_real

A_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9880
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión medida en la entrada de 10 V nº 2 del Voltage Sensing Modules (VSM).
Dependencia: Ver también: p3670
Nota: Entrada 2 de 10 V: Bornes X520.3 y X520.4

r3674[0...n] CO: VSM Entrada 2 de 10 V Valor real / VSM Ent 2 U_real

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** 9880
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión medida en la entrada de 10 V nº 2 del Voltage Sensing Modules (VSM).
Dependencia: Ver también: p3670
Nota: Entrada 2 de 10 V: Bornes X520.3 y X520.4

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3676 VSM Filtro de red Capacidad Umbral de alarma / VSM C Filt umbr al

A_INF, S_INF	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	100.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma para el cambio de la capacidad del filtro de red.
Con p3676 = 0,00% está desactivada la vigilancia de la capacidad del filtro.

Dependencia: Ver también: p3670
Ver también: A06250

Nota: Requisitos para la vigilancia de la capacidad del filtro:
Medir las intensidades de fase en dos condensadores del filtro de red. Para ello deberán conectarse transformadores de intensidad a las entradas de 10 V del VSM.

r3677[0...2] CO: VSM Filtro de red Capacidad / VSM C Filtro

A_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [µF]	- [µF]	- [µF]

Descripción: Visualiza la capacidad del filtro de red (con conexión en estrella).

Índice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

Dependencia: Ver también: p3676

Nota: Requisitos:
La vigilancia de la capacidad del filtro está activada.

p3678[0...1] Vigilancia de filtro Umbrales / Vigil filtro Umbr

A_INF (Trafo red)	**Modificable:** C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7991
	Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	10000.00 [%]	[0] 0.00 [%]
			[1] 0.00 [%]

Descripción: Ajusta los umbrales para la vigilancia de filtro.
El umbral de tensión está referido a p0210.
El umbral de intensidad está referido a la intensidad nominal de filtro.
Intensidad nominal de filtro = 2 x PI x p0211 x 3 x p0221[0] x p0210 x raíz(2)/raíz(3)

Índice: [0] = Tensión Umbral
[1] = Intensidad Umbral

Dependencia: Ver también: r3671, r3672, r7310, r7311
Ver también: F06855

Nota: Con p3678= 0.00 está desactivada la vigilancia de filtro.
Ajuste recomendado para la activación:
Umbral de tensión: 5,0%
Umbral de intensidad: 500 %

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3679[0...1] Transformador Vigilancia de filtro Tiempos / Vig filtro Tiempos

A_INF (Trafo red)

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7991
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	40.00 [ms]	[0] 20.00 [ms] [1] 0.50 [ms]

Descripción: Ajusta los tiempos para la vigilancia de filtro.
Índice 0:
Tiempo de filtro de los componentes alfa y beta de la tensión de filtro.
Índice 1:
Si el umbral de intensidad ajustado se supera durante al menos el tiempo ajustado, se emite el fallo correspondiente.

Índice: [0] = Tensión Umbral
[1] = Intensidad Umbral

Dependencia: Ver también: F06855

p3680 BI: Bloquear Braking Module interno / Bloquear BM Int

B_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para bloquear el Braking Module interno.
BI: p3680 = señal 1:
El Braking Module está bloqueado.
BI: p3680 = señal 0:
El Braking Module está habilitado.

Dependencia: Ver también: A06904

Precaución: Estando bloqueado el Braking Module no puede disiparse ninguna energía a través de la resistencia de freno.

p3681 BI: Braking Module interno Activar descarga rápida del Ci / BM Int Act desc_Ci

B_INF

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar la descarga rápida del circuito intermedio en el Braking Module interno.
El inicio de la descarga rápida del circuito intermedio se retarda (p3682) bajo las condiciones siguientes:
- BI: p3681 = Señal 1.
- El contactor de red externo está abierto vía r0863.1 "Mandar contactor".
La descarga rápida del circuito intermedio se interrumpe bajo las condiciones siguientes:
- BI: p3681 = Señal 0.
- Orden CON de la alimentación

Recomend.: La descarga rápida del circuito intermedio sólo se activará si existe un contactor de red externo y este está correctamente interconectado (r0863.1, p0860). Si la descarga rápida del circuito intermedio no se activa conjuntamente con un contactor de red externo, esto puede provocar fallos en la precarga (p. ej. F300027).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p3682
Ver también: F30027

Atención: El parámetro solo es efectivo en Basic Line Modules con Braking Module interno (esto es aplicable a Basic Line Modules con una potencia inferior a 100 kW).

p3682 Braking Module interno Descarga rápida del Ci Retardo / BM Int Desc_Ci t

B_INF

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
500 [ms]	4294967295 [ms]	1000 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la conexión de la descarga rápida del circuito intermedio en el Braking Module interno.

Dependencia: Ver también: p3681

Atención: El parámetro solo es efectivo en Basic Line Modules con Braking Module interno (esto es aplicable a Basic Line Modules con una potencia inferior a 100 kW).

p3683 Braking Module Interno Umbral de actuación Chopper de freno / BM Int Umbr actuac

B_INF

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
110.00 [V]	780.00 [V]	760.00 [V]

Descripción: Ajusta el umbral de actuación para el chopper de freno.

Nota: El umbral de actuación sólo es efectivo si está activada la función "Tensión de conexión de equipos reducida" (p0212.0 = 1).

r3685 BO: Digital Braking Module Prealarma Desconexión I2t / Dig BM A Desc I2t

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: La salida de binector señaliza con una señal 1 que el 80 % del valor máximo permitido de I2t se ha alcanzado en el Braking Module.

Dependencia: Ver también: A06905

r3686 BO: Digital Braking Module Fallo / Dig BM Fallo

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: La salida de binector señaliza con una señal 1 que hay fallo por sobreintensidad o una desconexión I2t en el Braking Module.

Dependencia: Ver también: F06906

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3687 BO: Digital Braking Module Prealarma Sobretemperatura / Dig BM A Sobtemp

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza un fallo debido a temperatura demasiado elevada.
Señal 1:
El sensor de temperatura conectado (X21.1, X21.2) avisa de sobretemperatura.

Recomend.: Con el sensor de temperatura se mide la temperatura de la resistencia de freno.

r3688 BO: Braking Module interno Desconexión por sobretemperatura / BM Int Desc Temp

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza una desconexión debido a temperatura demasiado elevada.
Señal 1:
El sensor de temperatura conectado (X21.1, X21.2) avisa de sobretemperatura. Se ha sobrepasado la temperatura máxima admisible en el sensor de temperatura conectado, lo que provoca la desconexión.

Dependencia: Ver también: F06908

r3689 BO: Digital Braking Module Fallo Uce / Dig BM Fallo Uce

B_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza un fallo Uce en el Braking Module interno.
Señal 1:
En el Braking Module interno está presente un fallo Uce.

Dependencia: Ver también: F06909

p3700 APC Configuración / APC Config

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para APC (Advanced Positioning Control).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Activar APC	Sí	No	-
01	APC Sensor de aceleración	Sí	No	-
08	Activar desacoplamiento de impulsos	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00:

Con señal 1 se aplica aditivamente la salida del filtro de aceleración sobre la consigna de velocidad de giro.

Con señal 0 se aplica el valor 0. Esto debe considerarse en el dimensionamiento de las salidas de frecuencia de filtros.

Rel. a bit 08:

Con Bit 0 = 1 y estando activado el desacoplamiento de impulsos (Bit 8 = 1) se usa como valor real de la regulación de velocidad la señal de velocidad del sistema de medida directa seleccionado para el APC (p3701).

p3701 APC Selec encóder / APC Selec encóder

SERVO (APC)

Modificable: C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Juegos de datos	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	3	2

Descripción: Ajusta el número del encóder usado para el APC (Advanced Positioning Control).

Valor:
2: Encóder 2
3: Encóder 3

Nota: El encóder 1 es el instalado en el motor, y no puede usarse para APC, ya que APC precisa un sistema de medida en la carga.

En lo que atañe a sus avisos de fallo, el encóder usado para APC se trata como uno montado en el motor, es decir, se asignan al accionamiento.

p3704[0...n] APC Filtro Activación / APC Filtro Activ

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para activar los filtros en APC (Advanced Positioning Control).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Activar filtro 1.1	Sí	No	-
04	Activar filtro 2.1	Sí	No	-
05	Activar filtro 2.2	Sí	No	-
08	Activar filtro 3.1	Sí	No	-
09	Activar filtro 3.2	Sí	No	-

p3705[0...n] APC Filtro Tipo / APC Filtro Tipo

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el tipo de filtro en APC (Advanced Positioning Control).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Filtro 1.1 Tipo	Filtro a. 2º orden	Paso bajo (PT2)	-
04	Filtro 2.1 Tipo	Filtro a. 2º orden	Paso bajo (PT2)	-
05	Filtro 2.2 Tipo	Filtro a. 2º orden	Paso bajo (PT2)	-
08	Filtro 3.1 Tipo	Filtro a. 2º orden	Paso bajo (PT2)	-
09	Filtro 3.2 Tipo	Filtro a. 2º orden	Paso bajo (PT2)	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3706[0...n] APC Submuestreo Filtro 2.x / APC Muest 2.x

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	64	1

Descripción: Ajusta el factor para el submuestreo en la rama de filtro 2.1 y 2.2 en APC (Advanced Positioning Control).

Nota: Los valores son múltiplos enteros del ciclo del regulador de velocidad (p0115[1]).

p3707[0...n] APC Submuestreo Filtro 3.x / APC Muest 3.x

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	64	1

Descripción: Ajusta el factor para el submuestreo en la rama de filtro 3.1 y 3.2 en APC (Advanced Positioning Control).

Nota: Los valores son múltiplos enteros del ciclo del regulador de velocidad (p0115[1]).

p3708[0...n] APC Velocidad lineal real Tiempo de filtro Encóder 2 / APC vreal t_flt 2

SERVO (APC, Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4711
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [ms]	50.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro (PT1) para la velocidad lineal real del encóder 2 en APC (Advanced Positioning Control).

Nota: En caso de encóders con gran número de impulsos o con resolver conviene filtrar la señal de velocidad real.

p3708[0...n] APC Velocidad real Tiempo de filtro Encóder 2 / APC n_real t_flt 2

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4711
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [ms]	50.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro (PT1) para la velocidad real del encóder 2 en APC (Advanced Positioning Control).

Nota: En caso de encóders con gran número de impulsos o con resolver conviene filtrar la señal de velocidad real.

p3709[0...n] APC Velocidad lineal real Tiempo de filtro Encóder 3 / APC vreal t_flt 3

SERVO (APC, Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4711
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [ms]	50.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro (PT1) para la velocidad lineal real del encóder 3 en APC (Advanced Positioning Control).

Nota: En caso de encóders con gran número de impulsos o con resolver conviene filtrar la señal de velocidad real.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3709[0...n] APC Velocidad real Tiempo de filtro Encóder 3 / APC n_real t_flt 3

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 4711
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 50.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro (PT1) para la velocidad real del encóder 3 en APC (Advanced Positioning Control).

Nota: En caso de encóders con gran número de impulsos o con resolver conviene filtrar la señal de velocidad real.

p3711[0...n] Filtro APC 1.1 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 1.1 fn_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro 1.1 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3712[0...n] Filtro APC 1.1 Atenuación en denominador / Filt APC 1.1 D_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.050	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro 1.1 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3713[0...n] Filtro APC 1.1 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 1 fn_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro 1.1 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3714[0...n] Filtro APC 1.1 Atenuación en numerador / Filt APC 1.1 D_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro 1.1 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3721[0...n] Filtro APC 2.1 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 2.1 fn_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro 2.1 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3722[0...n] Filtro APC 2.1 Atenuación en denominador / Filt APC 2.1 D_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.050	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro 2.1 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3723[0...n] Filtro APC 2.1 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 2.1 fn_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro 2.1 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3724[0...n] Filtro APC 2.1 Atenuación en numerador / Filt APC 2.1 D_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro 2.1 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3726[0...n] Filtro APC 2.2 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 2.2 fn_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro 2.2 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3727[0...n] Filtro APC 2.2 Atenuación en denominador / Filt APC 2.2 D_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.050	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro 2.2 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3728[0...n] Filtro APC 2.2 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 2.2 fn_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro 2.2 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3729[0...n] Filtro APC 2.2 Atenuación en numerador / Filt APC 2.2 D_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7029
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro 2.2 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3731[0...n] Filtro APC 3.1 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 3.1 fn_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro 3.1 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3732[0...n] Filtro APC 3.1 Atenuación en denominador / Filt APC 3.1 D_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.050	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro 3.1 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3733[0...n] Filtro APC 3.1 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 3.1 fn_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro 3.1 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3734[0...n] Filtro APC 3.1 Atenuación en numerador / Filt APC 3.1 D_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro 3.1 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3736[0...n] Filtro APC 3.2 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 3.2 fn_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en denominador para el filtro 3.2 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3737[0...n] Filtro APC 3.2 Atenuación en denominador / Filt APC 3.2 D_d

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.050	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en denominador para el filtro 3.2 (PT2, filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3738[0...n] Filtro APC 3.2 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 3.2 fn_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.5 [Hz]	**Máx.** 16000.0 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 2000.0 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia propia en numerador para el filtro 3.2 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3739[0...n] Filtro APC 3.2 Atenuación en numerador / Filt APC 3.2 D_n

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.000	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 0.700

Descripción: Ajusta la atenuación en numerador para el filtro 3.2 (filtro de aplicación general de 2.º orden) en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3704, p3705

p3750[0...n] CI: APC Sensor de aceleración Entrada / APC Acel Entrada

SERVO (APC)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** p2007	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el valor real del sensor de aceleración en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3700

p3751[0...n] APC Sensor de aceleración Constante de tiempo Paso alto / APC Aceler DT1 T

SERVO (APC)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 10000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del paso alto para el sensor de aceleración en APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3700, p3750

p3760[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 1 Ganancia P / APC Reg_v_car 1 Kp

SERVO (APC, Lin)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -100.000	**Máx.** 100.000	**Ajuste de fábrica** 0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de velocidad de carga 1 en APC (Advanced Positioning Control).

La ganancia actúa sobre la diferencia de consigna de velocidad lineal y velocidad lineal de la carga en la rama para filtros 2.1 y 2.2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3760[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 1 Ganancia P / APC Reg_n_car 1 Kp

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-100.000	100.000	0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de velocidad de carga 1 en APC (Advanced Positioning Control).
La ganancia actúa sobre la diferencia de consigna de velocidad y velocidad de la carga en la rama para filtros 2.1 y 2.2.

p3761[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 1 Tiempo de acción derivada / APC Reg_v_car 1 Tv

SERVO (APC, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-500.00 [ms]	500.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción derivada del regulador de velocidad de carga 1 en APC (Advanced Positioning Control).
El tiempo de acción derivada actúa sobre la aceleración de la carga en la rama para filtros 2.1 y 2.2.

p3761[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 1 Tiempo de acción derivada / APC Reg_n_car 1 Tv

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-500.00 [ms]	500.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción derivada del regulador de velocidad de carga 1 en APC (Advanced Positioning Control).
El tiempo de acción derivada actúa sobre la aceleración de la carga en la rama para filtros 2.1 y 2.2.

p3765[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 2 Ganancia P / APC Reg_v_car 2 Kp

SERVO (APC, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-100.000	100.000	0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de velocidad de carga 2 en APC (Advanced Positioning Control).
La ganancia actúa sobre la diferencia de consigna de velocidad lineal y velocidad lineal de la carga en la rama para filtros 3.1 y 3.2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3765[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 2 Ganancia P / APC Reg_n_car 2 Kp

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -100.000	**Máx.** 100.000	**Ajuste de fábrica** 0.000

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional del regulador de velocidad de carga 2 en APC (Advanced Positioning Control).
La ganancia actúa sobre la diferencia de consigna de velocidad y velocidad de la carga en la rama para filtros 3.1 y 3.2.

p3766[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 2 Tiempo de acción derivada / APC Reg_v_car 2 Tv

SERVO (APC, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -500.00 [ms]	**Máx.** 500.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción derivada del regulador de velocidad de carga 2 en APC (Advanced Positioning Control).
El tiempo de acción derivada actúa sobre la aceleración de la carga en la rama para filtros 3.1 y 3.2.

p3766[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 2 Tiempo de acción derivada / APC Reg_n_car 2 Tv

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -500.00 [ms]	**Máx.** 500.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción derivada del regulador de velocidad de carga 2 en APC (Advanced Positioning Control).
El tiempo de acción derivada actúa sobre la aceleración de la carga en la rama para filtros 3.1 y 3.2.

r3770 CO: APC Velocidad carga / APC v_carga

SERVO (APC, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de carga en APC (Advanced Positioning Control).
Dependencia: Ver también: r3771

r3770 CO: APC Vel de carga / APC n_carga

SERVO (APC)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de carga en APC (Advanced Positioning Control).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r3771

r3771 CO: APC Velocidad de carga filtrada / APC v_carga filt

SERVO (APC, Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de carga filtrada en APC (Advanced Positioning Control).
Dependencia: Ver también: p1441, r3770

r3771 CO: APC Velocidad de carga filtrada / APC n_carga filt

SERVO (APC)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad de carga filtrada en APC (Advanced Positioning Control).
Dependencia: Ver también: p1441, r3770

r3772[0...1] APC rama de filtro 2 valores de visualización / APC rama 2 valores

SERVO (APC, Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza las velocidades lineales en la rama de filtro 2.
Índice: [0] = Filtro 2.1 Valor de entrada
[1] = Filtro 2.2 Valor de salida

r3772[0...1] APC rama de filtro 2 valores de visualización / APC rama 2 valores

SERVO (APC)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza las velocidades de giro en la rama de filtro 2.
Índice: [0] = Filtro 2.1 Valor de entrada
[1] = Filtro 2.2 Valor de salida

r3773[0...1] APC rama de filtro 3 valores de visualización / APC rama 3 valores

SERVO (APC, Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
	Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza las velocidades lineales en la rama de filtro 3.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Filtro 3.1 Valor de entrada
[1] = Filtro 3.2 Valor de salida

r3773[0...1] APC rama de filtro 3 valores de visualización / APC rama 3 valores

SERVO (APC)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza las velocidades de giro en la rama de filtro 3.

Índice: [0] = Filtro 3.1 Valor de entrada
[1] = Filtro 3.2 Valor de salida

r3777[0...1] CO: APC rama de filtro 1 valores de visualización / APC rama 1 valores

SERVO (APC, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza las velocidades lineales en la rama de filtro 1.

Índice: [0] = Filtro 1.1 Valor de entrada
[1] = Filtro 1.1 Valor de salida

r3777[0...1] CO: APC rama de filtro 1 valores de visualización / APC rama 1 valores

SERVO (APC)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza las velocidades de giro en la rama de filtro 1.

Índice: [0] = Filtro 1.1 Valor de entrada
[1] = Filtro 1.1 Valor de salida

p3778[0...n] APC Límite de velocidad / APC v_lím

SERVO (APC, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 1000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1000.00 [m/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para APC (Advanced Positioning Control).

Dependencia: Ver también: p3779

p3778[0...n] APC Límite de velocidad de giro / APC n_lím

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 210000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad de giro para APC (Advanced Positioning Control).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p3779

p3779[0...n] APC Límite de velocidad Tiempo de vigilancia / APC v_lim t

SERVO (APC, Lin)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	1000000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para la limitación de la salida en APC (Advanced Positioning Control).
El tiempo de vigilancia comienza a contar tras rebasarse el valor límite ajustado (p3778). Si no se baja de ese valor límite antes de que transcurra este tiempo, se señaliza el fallo correspondiente.

Dependencia: Ver también: p3778
Ver también: F07425

p3779[0...n] APC Límite de velocidad de giro Tiempo de vigilancia / APC n_lim t

SERVO (APC)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7012
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	1000000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para la limitación de la salida en APC (Advanced Positioning Control).
El tiempo de vigilancia comienza a contar tras rebasarse el valor límite ajustado (p3778). Si no se baja de ese valor límite antes de que transcurra este tiempo, se señaliza el fallo correspondiente.

Dependencia: Ver también: p3778
Ver también: F07425

p3784[0...n] BI: Sinc. red-accionamiento-externo Tensión superior / Sinc-Ext U sup

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para aumentar la tensión para la sincronización red-accionamiento-externo.
BI: p3784 = señal 1:
La tensión se sube.

Nota: Sólo SINAMICS GM150.

p3785[0...n] BI: Sinc. red-accionamiento-externo Tensión inferior / Sinc-Ext U inf

VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para reducir la tensión para la sincronización red-accionamiento-externo.
BI: p3785 = señal 1:
La tensión se reduce.

Nota: Sólo SINAMICS GM150.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3800[0...n] Sinc. red-accionamientoActivación / Sinc Act

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7020
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajuste para activar la sincronización red-accionamiento.

Valor:
0: Sinc. red-accionamiento desactivada
1: Sinc. red-accionamiento activada VSM-INT

Dependencia: Ver también: p3801, p3802

Nota: Si se dispara un fallo de la vigilancia de defectos a tierra en caso de sincronización solapada, el umbral p0287[1] en el Motor Module y la alimentación asociada deben ajustarse a un valor correspondientemente alto, como es p0287[1] = 100%.

Con p3800 = 1 es aplicable:

Se usan para sincronización las tensiones reales INTERNAS. En el cálculo se considera el efecto que un filtro (senoidal) intercalado entre el Motor Module y el motor produce sobre las tensiones reales; para ello se ajusta p0230 de la forma adecuada.

VSM: Voltage Sensing Module

p3801[0...n] Sinc. red-accionamiento Nº de objeto de accionamiento / Sinc Nº_DO

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7020
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	62	1

Descripción: Ajusta el número de objeto de accionamiento del Voltage Sensing Module (VSM) usado para la sincronización red-accionamiento.

Dependencia: Ver también: p3800, p3802

Atención: El tiempo de muestreo del regulador de intensidad p0115[0] del objeto de accionamiento con el VSM utilizado para la sincronización debe ser idéntico al tiempo de muestreo del regulador de intensidad del accionamiento con el que se efectúa la sincronización con red.

Nota: VSM: Voltage Sensing Module

El ajuste p3801 = 1 siempre es posible (ningún VSM seleccionado).

Si el VSM se asigna posteriormente a un Motor Module, en p3801 se deberá introducir su número de objeto de accionamiento.

p3802[0...n] BI: Sinc. red-accionamiento Habilitación / Sinc Habilit

VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** CDS, p0170	**Esq. funcion.:** 7020
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para conectar/desconectar la sincronización red-accionamiento.

BI: p3802 = señal 1:

La sincronización red-accionamiento se conecta.

Dependencia: Ver también: p3800, p3801

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3803.0 CO/BO: Sinc. red-accionamiento Palabra de mando / Sinc STW

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando para la sincronización red-accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Sinc. red-accionamiento seleccionada	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 00:
Con señal 1 está ajustado p3800 > 0.

r3804 CO: Sinc. red-accionamiento Frecuencia meta / Sinc f_meta

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 3030, 7020
Grupo Parám.: Funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** p2000 **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia meta para la sincronización red-accionamiento.
Dependencia: Ver también: A07941

r3805 CO: Sinc. red-accionamiento Diferencia de frecuencias / Sinc Dif_f

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 7020
Grupo Parám.: Funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** p2000 **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descripción: Visualiza la diferencia entre la frecuencia meta medida y la frecuencia de salida de la etapa de mando de la regulación para la sincronización red-accionamiento.

p3806[0...n] Sinc. red-accionamiento Diferencia de frecuencias Umbral / Sinc Dif_f Umbr

VECTOR

Modificable: U, T **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** DDS, p0180 **Esq. funcion.:** 7020
Grupo Parám.: Funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [Hz]	1.00 [Hz]	0.10 [Hz]

Descripción: Ajusta el umbral de la diferencia de frecuencias para activar la regulación de fase para la sincronización red-accionamiento.
La regulación de fase se activa (r3819.6 = 1) cuando la diferencia de frecuencias es inferior al umbral ajustado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3808 CO: Sinc. red-accionamiento Desfase / Sinc Desfase

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7020
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el desfase entre la fase meta medida y la fase de la etapa de mando de la regulación para la sincronización red-accionamiento.

p3809[0...n] Sinc. red-accionamiento Consigna de fase / Sinc Cons de fase

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7020
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -180.00 [°]	**Máx.** 179.90 [°]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [°]

Descripción: Ajusta la consigna de fase para la sincronización red-accionamiento.

p3811[0...n] Sinc. red-accionamiento Limitación de frecuencia / Sinc Lim_f

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7020
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 1.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.20 [Hz]

Descripción: Ajusta la limitación de fase de la salida del regulador de fase para la sincronización red-accionamiento.

r3812 CO: Sinc. red-accionamiento Frecuencia correctora / Sinc f_corr

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 3080, 7020
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
	Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia correctora para la sincronización red-accionamiento.

p3813[0...n] Sinc. red-accionamiento Sincronismo de fases Umbral / Sinc Sin_fas_f Umb

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7020
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 1.00 [°]	**Máx.** 20.00 [°]	**Ajuste de fábrica** 2.00 [°]

Descripción: Ajusta el umbral de sincronismo de fases para la sincronización red-accionamiento.
Uno de los requisitos para el sincronismo se alcanza cuando el desfase es inferior al umbral ajustado.

Nota: Se alcanza el sincronismo (r3819.2 = 1) cuando se cumple la operación lógica Y entre los resultados de las medidas de fases (p3813) y de tensión (p3815).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3814 CO: Sinc. red-accionamiento Diferencia de tensiones / Sinc Dif_U

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7020
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la diferencia entre la tensión meta medida y la tensión de salida de la etapa de mando de la regulación para la sincronización red-accionamiento.

p3815[0...n] Sinc. red-accionamiento Diferencia de tensiones Umbral / Sinc Dif_U Umbr

VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7020
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	20.00 [%]	10.00 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de diferencia de tensiones para la sincronización red-accionamiento.

Uno de los requisitos para el sincronismo se alcanza cuando la diferencia de tensiones es inferior al umbral ajustado.

Nota: Se alcanza el sincronismo (r3819.2 = 1) cuando se cumple la operación lógica Y entre los resultados de las medidas de fases (p3813) y de tensión (p3815).

En caso de tener el convertidor reservas de magnitud manipulada de tensión se regula a cero la diferencia de amplitud (r3814) entre la tensión de consigna y la real.

r3819.0...7 CO/BO: Sinc. red-accionamiento Palabra de estado / Sinc ZSW

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7020
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para la sincronización red-accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilitar sincronización red-accionamiento	Sí	No	-
02	Sinc. red-accionamiento Sincronismo alcanzado	Sí	No	-
03	Sinc. red-accionamiento Error de sincronización	Sí	No	-
05	Sinc. red-accionamiento Medida de frecuencia activa	Sí	No	-
06	Sinc. red-accionamiento Regulación de fase activa	Sí	No	-
07	Sinc. red-accionamiento sin accionamiento	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3820[0...n] Característica de fricción Valor n0 / Fric n0

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 15.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 1er par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3830, p3845

p3820[0...n] Característica de fricción valor v0 / Fric v0

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 1.50 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 1er par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3830, p3845

p3821[0...n] Característica de fricción Valor n1 / Fric n1

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 30.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 2º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3831, p3845

p3821[0...n] Característica de fricción valor v1 / Fric v1

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 3.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 2º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3831, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3822[0...n] Característica de fricción Valor n2 / Fric n2

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 60.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 3er par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3832, p3845

p3822[0...n] Característica de fricción valor v2 / Fric v2

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 6.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 3er par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3832, p3845

p3823[0...n] Característica de fricción Valor n3 / Fric n3

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 120.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 4º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3833, p3845

p3823[0...n] Característica de fricción valor v3 / Fric v3

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 12.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 4º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3833, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3824[0...n] Característica de fricción Valor n4 / Fric n4

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 150.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 5º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3834, p3845

p3824[0...n] Característica de fricción valor v4 / Fric v4

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 15.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 5º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3834, p3845

p3825[0...n] Característica de fricción Valor n5 / Fric n5

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 300.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 6.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3835, p3845

p3825[0...n] Característica de fricción valor v5 / Fric v5

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 30.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 6.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3835, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3826[0...n] Característica de fricción Valor n6 / Fric n6

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 600.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 7.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3836, p3845

p3826[0...n] Característica de fricción valor v6 / Fric v6

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 60.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 7.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3836, p3845

p3827[0...n] Característica de fricción Valor n7 / Fric n7

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 1200.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 8.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3837, p3845

p3827[0...n] Característica de fricción valor v7 / Fric v7

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 120.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 8.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3837, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3828[0...n] Característica de fricción Valor n8 / Fric n8

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 1500.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 9.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3838, p3845

p3828[0...n] Característica de fricción valor v8 / Fric v8

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 150.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 9.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3838, p3845

p3829[0...n] Característica de fricción Valor n9 / Fric n9

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 210000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 3000.00 [1/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada n del 10.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3839, p3845

p3829[0...n] Característica de fricción valor v9 / Fric v9

SERVO (Lin)

Modificable: T	**Calculado:** CALC_MOD_LIM_REF	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [m/min]	**Máx.** 21000.00 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 300.00 [m/min]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada v del 10.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3839, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3830[0...n] Característica de fricción Valor M0 / Fric M0

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 1er par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3820, p3845

p3830[0...n] Característica de fricción valor F0 / Fric F0

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 1er par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3820, p3845

p3831[0...n] Característica de fricción Valor M1 / Fric M1

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 2º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3821, p3845

p3831[0...n] Característica de fricción valor F1 / Fric F1

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 2º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3821, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3832[0...n] Característica de fricción Valor M2 / Fric M2

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 3er par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3822, p3845

p3832[0...n] Característica de fricción valor F2 / Fric F2

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 3er par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3822, p3845

p3833[0...n] Característica de fricción Valor M3 / Fric M3

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 4º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3823, p3845

p3833[0...n] Característica de fricción valor F3 / Fric F3

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 4º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3823, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3834[0...n] Característica de fricción Valor M4 / Fric M4

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 5º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3824, p3845

p3834[0...n] Característica de fricción valor F4 / Fric F4

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 5º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3824, p3845

p3835[0...n] Característica de fricción Valor M5 / Fric M5

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 6.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3825, p3845

p3835[0...n] Característica de fricción valor F5 / Fric F5

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 6.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3825, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3836[0...n] Característica de fricción Valor M6 / Fric M6

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 7.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3826, p3845

p3836[0...n] Característica de fricción valor F6 / Fric F6

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 7.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3826, p3845

p3837[0...n] Característica de fricción Valor M7 / Fric M7

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 8.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3827, p3845

p3837[0...n] Característica de fricción valor F7 / Fric F7

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 8.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3827, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3838[0...n] Característica de fricción Valor M8 / Fric M8

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 9.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3828, p3845

p3838[0...n] Característica de fricción valor F8 / Fric F8

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 9.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3828, p3845

p3839[0...n] Característica de fricción Valor M9 / Fric M9

SERVO, VECTOR (n/M)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 7_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [Nm]	**Máx.** 1000000.00 [Nm]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [Nm]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada M del 10.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3829, p3845

p3839[0...n] Característica de fricción valor F9 / Fric F9

SERVO (Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
	Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** 8_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000000.00 [N]	**Máx.** 1000000.00 [N]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [N]

Descripción: La característica de fricción es definida por 10 pares de valores.
Este parámetro define la coordenada F del 10.º par de valores de la característica de fricción.

Dependencia: Ver también: p3829, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3840.0...8 CO/BO: Característica de fricción Palabra de estado / Fric ZSW

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la característica de fricción.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Característica de fricción OK	Sí	No	-
01	Característica de fricción Registro activado	Sí	No	-
02	Característica de fricción Registro finalizado	Sí	No	-
03	Característica de fricción Registro interrumpido	Sí	No	-
08	Característica de fricción Sentido positivo	Sí	No	-

r3841 CO: Característica de fricción Salida / Fricc Salida

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones **Grupo de unidades:** 7_1 **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL **Escalado:** p2003 **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descripción: Visualiza el par de la característica de fricción en función de la velocidad de giro.
Dependencia: Ver también: p1569, p3842

r3841 CO: Característica de fricción Salida / Fricc Salida

SERVO (Lin)

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones **Grupo de unidades:** 8_1 **Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: REL **Escalado:** p2003 **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [N]	- [N]	- [N]

Descripción: Visualiza la fuerza de la característica de fricción en función de la velocidad.
Dependencia: Ver también: p1569, p3842

p3842 Característica de fricción Activación / Fric Activación

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajuste para activar y desactivar la característica de fricción.
Valor:
0: Característica de fricción desactivada
1: Característica de fricción activada
Dependencia: Ver también: p1569, r3841, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3845 Característica de fricción Registro Activación / Fric Reg act

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajuste para registrar la característica de fricción.

Tras la próxima orden de conexión se realiza el registro automático de la característica de fricción.

Valor:
0: Característica de fricción Registro desactivado
1: Característica de fricción Registro activado Todos sentidos
2: Característica de fricción Registro activado Sentido positivo
3: Característica de fricción Registro activado Sentido negativo

Dependencia: Si se activa la medición de la característica de fricción se suprime la conmutación de datos del accionamiento.

En el caso de accionamientos lineales (ver r0108 bit 12) con órganos que limiten las carrera no deberá realizarse la medición de la característica de fricción.

Peligro: En el caso de accionamientos con mecánica limitadora de recorrido hay que cerciorarse de que ésta no se alcanza durante el registro de la característica de fricción. De lo contrario, no se puede realizar la medición.

Atención: Para adoptar de forma permanente los ajustes encontrados deberán salvarse de forma no volátil (p0971, p0977).

Nota: Si está activado el registro de la característica de fricción no es posible guardar los parámetros (p0971, p0977).

Si está activado el registro de la característica de fricción (p3845 > 0) no es posible modificar p3820 ... p3829, p3830 ... p3839 y p3842.

Con el registro de la característica de fricción se determinan, además de la fricción, las pérdidas del motor (p. ej. pérdidas en el hierro, por corrientes parásitas y en el núcleo). Estas pérdidas no se diferencian individualmente. Se recomienda utilizar un sensor de temperatura en motor, ya que debido a la influencia térmica también aparecen desviaciones del par en la característica.

p3846[0...n] Característica de fricción Registro Tiempo aceler./deceler. / Fric Reg t_GdR

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	999999.000 [s]	10.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración/deceleración del generador de rampa para el registro automático de la característica de fricción. En este tiempo el accionamiento se lleva de la parada (consigna = 0) hasta la velocidad máxima (p1082).

Dependencia: Ver también: p3845

p3847[0...n] Característica de fricción Registro Tiempo calentamiento / Fric Reg t_calent

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** 7010
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	3600.000 [s]	0.000 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de calentamiento inicial.

En el registro automático se acelera primero a la máxima velocidad ajustada (p3829) y ésta se mantiene durante el tiempo aquí ajustado. Seguidamente de comienza a medir con la máxima velocidad.

Dependencia: Ver también: p3829, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3860 Braking Module Cantidad de módulos conectados en paralelo / BM Cant Conex_para

A_INF (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext)

Modificable: C2(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9951
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	8	1

Descripción: Ajusta la cantidad de Braking Modules conectados en paralelo en un circuito intermedio.

Nota: El parámetro sólo se puede escribir si la alimentación se encuentra en el modo de puesta en marcha (p0010 = 2).

r3861.0...7 BO: Braking Module Bloqueo/Confirmación / BM Bloqueo/Conf

A_INF (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9951
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señal para aplicar en el borne X21.1 "Bloqueo/Conformación" en el Braking Module.

Esta salida de binector sirve como fuente de señal para interconectar en una salida digital.

En la forma constructiva Booksize, la salida digital se tiene que cablear al borne X21.1 del correspondiente Braking Module, y en la forma constructiva Chassis, al borne X21.3.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bloqueo/Confirmación Braking Module 1	High	Low	-
01	Bloqueo/Confirmación Braking Module 2	High	Low	-
02	Bloqueo/Confirmación Braking Module 3	High	Low	-
03	Bloqueo/Confirmación Braking Module 4	High	Low	-
04	Bloqueo/Confirmación Braking Module 5	High	Low	-
05	Bloqueo/Confirmación Braking Module 6	High	Low	-
06	Bloqueo/Confirmación Braking Module 7	High	Low	-
07	Bloqueo/Confirmación Braking Module 8	High	Low	-

Advertencia:

¡Atender a una interconexión correcta de las salidas de binector BO: r3861.n o del cableado de las salidas digitales correspondientes!

En caso de interconexión/cableado erróneo, ¡si se produce un fallo en el Braking Module el software podría seleccionar otra funcionalidad a través de las salidas de binector BO: r3861.n!

p3862 Braking Module Descarga rápida circuito intermedio Temporización / BM Desc_Ci t_retar

A_INF (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9951
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
500 [ms]	4294967295 [ms]	1000 [ms]

Descripción: Ajusta la temporización para la conexión de la descarga rápida del circuito intermedio.

Dependencia: Ver también: p3863, r3864

Nota: La descarga rápida del circuito intermedio sólo es posible en la forma constructiva "Booksize". En la forma constructiva "Chassis" no se soporta esta función.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3863 BI: Braking Module Activar descarga rápida del circuito intermedio / BM Act desc_Ci

A_INF (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9951
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción:
Ajusta la fuente de señal para activar la descarga rápida del circuito intermedio.
La descarga rápida del circuito intermedio se retarda con la temporización (p3862) bajo las condiciones siguientes:
- BI: p3863 = Señal 1.
- El contactor de red externo está abierto vía r0863.1 "Mandar contactor".
La descarga rápida del circuito intermedio se interrumpe bajo las condiciones siguientes:
- BI: p3863 = Señal 0.
- Orden CON de la alimentación

Recomend.:
La descarga rápida del circuito intermedio sólo se activará si existe un contactor de red externo y este está correctamente interconectado (r0863.1, p0860). Si la descarga rápida del circuito intermedio no se activa conjuntamente con un contactor de red externo, esto puede provocar fallos en la precarga (p. ej. F30027).

Dependencia:
Ver también: r3864
Ver también: F30027

Nota:
La descarga rápida del circuito intermedio sólo es posible en la forma constructiva "Booksize". En la forma constructiva "Chassis" no se soporta esta función.

r3864.0...7 BO: Braking Module Descarga rápida del circuito intermedio / BM Desc_ci

A_INF (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9951
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Señal para aplicar en el borne X21.2 "Descarga rápida del circuito intermedio" en el Braking Module.
Esta salida de binector sirve como fuente de señal para interconectar en una salida digital. La salida digital debe cablearse en el borne X21.2 del Braking Module respectivo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Descarga rápida Braking Module 1	High	Low	-
01	Descarga rápida Braking Module 2	High	Low	-
02	Descarga rápida Braking Module 3	High	Low	-
03	Descarga rápida Braking Module 4	High	Low	-
04	Descarga rápida Braking Module 5	High	Low	-
05	Descarga rápida Braking Module 6	High	Low	-
06	Descarga rápida Braking Module 7	High	Low	-
07	Descarga rápida Braking Module 8	High	Low	-

Dependencia:
Ver también: p3863
Ver también: F30027

Advertencia:
¡Atender a una interconexión correcta de las salidas de binector BO: p3864.n o del cableado de las salidas digitales correspondientes!
En caso de interconexión/cableado erróneo, si está activada la descarga rápida del circuito intermedio el software podría seleccionar otra funcionalidad a través de las salidas de binector BO: p3864.n o activar la descarga rápida incluso con el contactor de red cerrado !

Nota:
La descarga rápida del circuito intermedio sólo es posible en la forma constructiva "Booksize". En la forma constructiva "Chassis" no se soporta esta función.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3865[0...7] BI: Braking Module Prealarma Desconexión I*t / BM Desconexión I*t

A_INF (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9951
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la señal "Prealarma Desconexión I*t" (X21.3) del Braking Module.
BI: p3865[0...7] = Señal 0 --> No hay prealarma Desconexión I*t
BI: p3865[0...7] = Señal 1 --> Prealarma Desconexión I*t (A06901)

Dependencia: Ver también: A06901

Nota: La prealarma Desconexión I*t sólo es posible en la forma constructiva "Booksize". En la forma constructiva "Chassis" no se soporta esta función.

p3866[0...7] BI: Braking Module Fallo / BM Fallo

A_INF (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9951
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la señal "Fallo" del Braking Module (X21.4 en la forma constructiva "Booksize" o X21.3 en la forma constructiva "Chassis").
BI: p3866[0...7] = señal 0 --> Fallo (A06900)
BI: p3866[0...7] = señal 1 --> No hay fallos
En caso de señal 1 se produce una confirmación automática a determinados intervalos vía BO: r3861.

Dependencia: Ver también: A06900

p3870 Estator largo Configuración / Estator largo Conf

SERVO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración si se opera con un motor de estátor largo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Estator largo Activar funciones aux.	Activo	Inactivo	-
01	Suprimir Gx_ZSW.14	Activo	Inactivo	-

Dependencia: Ver también: p3871, p3872, p3873, p3874, r3875, p3876, p3878, p3879

Atención: Para esta función se aplican las siguientes restricciones:
- No está permitido conmutar de juego de datos de accionamiento.
- El encóder/accionamiento no debe estacionarse vía un telegrama PROFIBUS.
- Se permite un máximo de 4 accionamientos en la Control Unit.
- No se permite la conmutación con marca cero (p0404).

Nota: Rel. a bit 00:
Este bit permite activar/desactivar todas las funciones auxiliares para motores de estátor largo.
Rel. a bit 01:
Si el bit está activado, en la palabra de estado de encóder Gx_ZSW el bit 14 (encóder estacionado activo) está ajustado a 0 con independencia de si el encóder está estacionado o no.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3871 BI: Estator largo Fuente señal Ajustar ángulo conmutación (p3872) / F_s Aj áng_conmut

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para definir el ángulo de conmutación pendiente por la entrada de conector p3872.

Dependencia: Ver también: p3870, p3872, p3873, p3874, r3875, p3876, p3878, p3879

Peligro: ¡Si se ajusta un ángulo de conmutación erróneo, esto puede provocar inestabilidades en la regulación y producir daños a personas y máquinas!

Nota: El valor se ajusta cuando llega un flanco 0/1 de señal.

p3872 CI: Estator largo Fuente señal Ángulo conmutación / F_s Áng_conmut

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	3878[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el ángulo de conmutación.
Este ángulo se ajusta cuando llega un flanco 0/1 de señal vía BI: p3871.

Dependencia: Ver también: p3870, p3871, p3873, r3875, p3876, p3878, p3879

Peligro: ¡Si se ajusta un ángulo de conmutación erróneo, esto puede provocar inestabilidades en la regulación y producir daños a personas y máquinas!

p3873 BI: Estátor largo Fuente de señal Conmutar a regulación con encóder / F_s Reg c/encóder

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente señal para conmutar a regulación con encóder.

Dependencia: Ver también: p3870, p3871, p3872, p3874, r3875, p3876, p3878, p3879

Peligro: ¡Si se ajusta un ángulo de conmutación erróneo, esto puede provocar inestabilidades en la regulación y producir daños a personas y máquinas!

Nota: BI: p3873 = Señal 1 --> Regulación con encóder
BI: p3873 = Señal 0 --> Regulación sin encóder
Con un flanco 0/1 se ajusta el ángulo de conmutación vía CI: p3874.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3874 CI: Estator largo Fuente señal Ángulo conmutación Modo con encóder / F_s Áng_conm Enc

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	3879[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el ángulo de conmutación en modo con encóder.

Dependencia: Ver también: p3870, p3871, p3872, p3873, r3875, p3876, p3878, p3879

Nota: Este ángulo se ajusta cuando llega un flanco 0/1 de señal vía BI: p3873.

r3875.0...1 CO/BO: Estator largo Palabra de estado / Estátor largo ZSW

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando para motores de estátor largo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Sensor Module está desestacionado	Sí	No	-
01	Regulación de velocidad con encóder solicitada	Activo	Inactivo	-

Dependencia: Ver también: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, p3876, p3878, p3879

Nota: La visualización se actualiza siguiendo un tiempo de muestreo de 1 ms.

Rel. a bit 00 = 1:

El encóder está aparcado. Al contrario que r0481.14, aquí también se muestra el estacionamiento cuando está activa la supresión del bit de estacionamiento en r0481.14 (p3870.1 = 1).

Rel. a bit 01 = 1:

Las funciones de estátor largo requieren regulación de la velocidad con encóder. En r1407.2 se visualiza si realmente se regula con encóder.

r3875.0...1 CO/BO: Estator largo Palabra de estado / Estátor largo ZSW

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de mando para motores de estátor largo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Sensor Module está desestacionado	Sí	No	-
01	Regulación de velocidad lineal con encóder solicitada	Activo	Inactivo	-

Dependencia: Ver también: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, p3876, p3878, p3879

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La visualización se actualiza siguiendo un tiempo de muestreo de 1 ms.
Rel. a bit 00 = 1:
El encóder está aparcado. Al contrario que r0481.14, aquí también se muestra el estacionamiento cuando está activa la supresión del bit de estacionamiento en r0481.14 (p3870.1 = 1).
Rel. a bit 01 = 1:
Las funciones de estátor largo requieren regulación de la velocidad lineal con encóder. En r1407.2 se visualiza si realmente se regula con encóder.

p3876 BI: Estator largo Fuente señal 1 Desestac encóder / F_s 1 Enc desestac

SERVO	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal 1 para desestacionar el encóder.
Dependencia: Ver también: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, r3875, p3878, p3879
Nota: BI: p3876 = Señal 1 --> Encóder se desestaciona
BI: p3876 = Señal 0 --> Encóder se estaciona

p3878 CO: Estator largo Ángulo de conmutación 1 / Áng_conm 1

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-180 [°]	180 [°]	0 [°]

Descripción: Ajusta el ángulo de conmutación 1 para motores de estator largo.
Dependencia: Ver también: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, r3875, p3876, p3879

p3879 CO: Estator largo Ángulo de conmutación 2 / Áng_conm 2

SERVO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-180 [°]	180 [°]	0 [°]

Descripción: Ajusta el ángulo de conmutación 2 para motores de estator largo.
Dependencia: Ver también: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, r3875, p3876, p3878

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3900 Finalización puesta en marcha rápida / Fin PeM rápida

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción:

Finalización de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1) con cálculo automático de todos los parámetros que dependen de los valores entrados durante dicha operación.

p3900 = 1 conduce primeramente a un reset (ajuste de fábrica como p0970 = 1) de todos los parámetros del objeto de accionamiento, pero sin sobrescribir los valores entrados en la puesta en marcha rápida. Seguidamente se restablecen las interconexiones de la selección de telegramas PROFIBUS PZD (p0922) y las interconexiones vía p0700, y se calculan todos los parámetros de filtro y regulación dependientes (de acuerdo a p0340 = 1).

p3900 = 2 incluye el restablecimiento de las interconexiones de la selección de telegramas PROFIBUS PZD (p0922) y las interconexiones vía p0700 así como los cálculos de acuerdo a p0340 = 1.

p3900 = 3 contiene sólo la finalización de la puesta en marcha rápida.

Valor:

0: Ninguna parametrización rápida
1: Parametrización rápida tras reset de parámetros
2: Param. rápida (sólo) para par. regulador y reset para par. BICO
3: Finalización puesta en marcha rápida

Atención:

Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota:

Al finalizar los cálculos, p3900 y p0010 se resetean automáticamente a 0.

p3900 Finalización puesta en marcha rápida / Fin PeM rápida

SERVO

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción:

Finalización de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1) con cálculo automático de todos los parámetros de todos los juegos de datos de accionamiento existentes que dependen de los valores entrados durante dicha operación.

p3900 = 1 conduce primeramente a un reset (ajuste de fábrica como p0970 = 1) de todos los parámetros del objeto de accionamiento, pero sin sobrescribir los valores entrados en la puesta en marcha rápida.

Seguidamente se restablecen las interconexiones de la selección de telegramas PROFIBUS PZD (p0922) y las interconexiones vía p0700, p1000 y p1500, y se calculan todos los parámetros de motor, control y regulación dependientes (de acuerdo a p0340 = 1).

p3900 = 2 incluye el restablecimiento de las interconexiones de la selección de telegramas PROFIBUS PZD (p0922) y las interconexiones vía p0700, p1000 y p1500, así como los cálculos de acuerdo a p0340 = 1.

p3900 = 3 incluye sólo el cálculo de los parámetros de motor, control y regulación de acuerdo a p0340 = 1.

Valor:

0: Ninguna parametrización rápida
1: Parametrización rápida tras reset de parámetros
2: Parametrización rápida (sólo) para parámetros BICO y del motor
3: Parametrización rápida (sólo) para parámetros del motor

Atención:

Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota:

Al finalizar los cálculos, p3900 y p0010 se resetean automáticamente a 0.

Al calcular los parámetros del motor, mando y regulación (como p0340 = 1) no se sobrescriben parámetros de un motor de lista Siemens seleccionado.

Si no está ajustado ningún motor de lista (ver p0300), los siguientes parámetros se resetean con p3900 > 0 para crear las condiciones de la primera puesta en marcha:

en los motores asíncronos p0320, p0352, p0353, p0604, p0605, p0626 ... p0628.

en los motores síncronos p0326, p0327, p0352, p0353, p0391 ... p0393, p0604, p0605.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3900 Finalización puesta en marcha rápida / Fin PeM rápida

VECTOR	**Modificable:** C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	3	0

Descripción: Finalización de la puesta en marcha rápida (p0010 = 1) con cálculo automático de todos los parámetros de todos los juegos de datos de accionamiento existentes que dependen de los valores entrados durante dicha operación.

p3900 = 1 conduce primeramente a un reset (ajuste de fábrica como p0970 = 1) de todos los parámetros del objeto de accionamiento, pero sin sobrescribir los valores entrados en la puesta en marcha rápida.

Seguidamente se restablecen las interconexiones de la selección de telegramas PROFIBUS PZD (p0922) y las interconexiones vía p0700, p1000 y p1500, y se calculan todos los parámetros de motor, control y regulación dependientes (de acuerdo a p0340 = 1).

p3900 = 2 incluye el restablecimiento de las interconexiones de la selección de telegramas PROFIBUS PZD (p0922) y las interconexiones vía p0700, p1000 y p1500, así como los cálculos de acuerdo a p0340 = 1.

p3900 = 3 incluye sólo el cálculo de los parámetros de motor, control y regulación de acuerdo a p0340 = 1.

Valor:
0: Ninguna parametrización rápida
1: Parametrización rápida tras reset de parámetros
2: Parametrización rápida (sólo) para parámetros BICO y del motor
3: Parametrización rápida (sólo) para parámetros del motor

Atención: Tras cambiar el valor está bloqueada la modificación de parámetros y se muestra el estado en r3996. Vuelve a ser posible modificar en r3996 = 0.

Nota: Al finalizar los cálculos, p3900 y p0010 se resetean automáticamente a 0.

Al calcular los parámetros del motor, mando y regulación (como p0340 = 1) no se sobrescriben parámetros de un motor de lista Siemens seleccionado.

Si no está ajustado ningún motor de lista (ver p0300), los siguientes parámetros se resetean con p3900 > 0 para crear las condiciones de la primera puesta en marcha:

en los motores asíncronos p0320, p0352, p0353, p0362 ... p0369, p0391 ... p0393, p0604, p0605, p0626 ... p0628.

en los motores síncronos p0326, p0327, p0352, p0353, p0391 ... p0393, p0604, p0605.

p3901[0...n] Etapa de potencia EEPROM Calibración offset Vdc / EP EEPROM Offs_Vdc

B_INF, VECTOR	**Modificable:** C1, C2(1), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-40.0 [V]	40.0 [V]	0.0 [V]

Descripción: Tensión diferencia para calibrar el offset del circuito de medida de la tensión en el circuito intermedio.

Dependencia: Ver también: r0192, p0212

Precaución: La aplicación incorrecta de la función de calibración puede tener efectos negativos para la regulación. El parámetro tiene efecto sobre la detección de sobre y subtensión.

Nota: Los parámetros ajustados se guardan directamente en el componente DRIVE-CLiQ afectado.

Este parámetro sólo tiene efecto en las etapas de potencia Booksize si están seteados r0192 Bit 22 y p0212 Bit 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3925[0...n] Identificaciones indicador de finalización / Ident ident_final

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Representación de los pasos de puesta en marcha ejecutados.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Parámetros de motor/regulación calculados (p0340 = 1, p3900 > 0)	Sí	No	-
02	Identific. datos del motor con éste parado realizada (p1910 = 1)	Sí	No	-
03	Medida en giro realizada (p1960 = 1, 2)	Sí	No	-
04	Calibración de encóder de motor realizada (p1960 = 1, p1990 = 1)	Sí	No	-
05	Encóder en motor calibrado manualmente	Sí	No	-
15	Parámetros de esquema equivalente del motor cambiados	Modificado	No modificado	-

Nota: Los bits individuales se activan solamente si la acción correspondiente se ha iniciado y concluido satisfactoriamente.

Si se cambian los parámetros de indicación se resetea el indicador de finalización.

Al setear los diferentes bits se resetean todos los bits más significativos.

r3925[0...n] Identificaciones indicador de finalización / Ident ident_final

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Representación de los pasos de puesta en marcha ejecutados.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Parámetros de motor/regulación calculados (p0340 = 1, p3900 > 0)	Sí	No	-
02	Identific. datos del motor con éste parado realizada (p1910 = 1)	Sí	No	-
03	Medida en giro realizada (p1960 = 1, 2)	Sí	No	-
04	Calibración de encóder de motor realizada (p1960 = 1, p1990 = 1)	Sí	No	-
10	Parametrización autom sólo para control por U/f (r0108.2 = 0)	Sí	No	-
15	Parámetros de esquema equivalente del motor cambiados	Modificado	No modificado	-

Nota: Los bits individuales se activan solamente si la acción correspondiente se ha iniciado y concluido satisfactoriamente.

Si se cambian los parámetros de indicación se resetea el indicador de finalización.

Al setear los diferentes bits se resetean todos los bits más significativos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3927[0...n] Identificación datos motor Motor asíncrono Datos determinados / IDMot ASM Dat det

SERVO

Modificable: - **Calculado:** CALC_MOD_ALL **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** DDS, p0180 **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los datos determinados y adoptados por la identificación de datos del motor en parada o por la medición en giro del motor asíncrono.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	p0350 aplicado	Sí	No	-
01	p0354 aplicado	Sí	No	-
02	p0356 aplicado	Sí	No	-
03	p0358 aplicado	Sí	No	-
04	p0360 aplicado	Sí	No	-
05	p0320 aplicado	Sí	No	-
06	p0410 aplicado	Sí	No	-
12	p1715 aplicado	Sí	No	-
13	p1717 aplicado	Sí	No	-
14	p1590 aplicado	Sí	No	-
15	p1592 aplicado	Sí	No	-
22	p0341 aplicado	Sí	No	-
24	p0348 aplicado	Sí	No	-
25	p1752 aplicado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r3925

r3927[0...n] Identificación de datos de motor Palabra de mando / IDMot STW

VECTOR

Modificable: - **Calculado:** CALC_MOD_ALL **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** DDS, p0180 **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Partes concluidas correctamente de la última identificación de datos de motor realizada.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Estimación de inductancia del estátor, no se mide	Sí	No	-
01	Regulación de intensidad con regul. "dead-beat"	Sí	No	-
02	Estimación constante tiempo del rotor, no se mide	Sí	No	-
03	Estimación de la inductancia dispersa, no se mide	Sí	No	-
04	Activar identificación inductancia de disp. dinámic	Sí	No	-
05	Determinación Tr y Lsig Evaluac. en dominio tiempo	Sí	No	-
06	Activar la amortiguación de oscilaciones	Sí	No	-
07	Desactivar la detección de oscilaciones	Sí	No	-
11	Desactivar medida impulsos Lq Ld	Sí	No	-
12	Medida Desactivar resistencia rotor Rr	Sí	No	-
14	Medida Desactivar tiempo de enclavamiento de las válvulas	Sí	No	-
15	Determinar sólo resist. estat., error tensión válvula, T muerto	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r3925

Nota: El parámetro es una copia de p1909.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3928[0...n] Identificación datos motor Motor síncrono Datos determinados / IDMot PEM Dat det

SERVO

Modificable: - **Calculado:** CALC_MOD_ALL **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** DDS, p0180 **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Partes concluidas correctamente de la última medida en giro realizada.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	p0350 aplicado	Sí	No	-
02	p0356 aplicado	Sí	No	-
06	p0410 aplicado	Sí	No	-
07	p0431 aplicado	Sí	No	-
08	p1952 aplicado	Sí	No	-
09	p1953 aplicado	Sí	No	-
12	p1715 aplicado	Sí	No	-
13	p1717 aplicado	Sí	No	-
18	p0316 aplicado	Sí	No	-
19	p0317 aplicado	Sí	No	-
20	p0327 aplicado	Sí	No	-
21	p0328 aplicado	Sí	No	-
22	p0341 aplicado	Sí	No	-
23	Característica kT Parámetros aplicados	Sí	No	-
24	p0348 aplicado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r3925

r3928[0...n] Medida en giro Configuración / Med en giro Config

VECTOR (n/M)

Modificable: - **Calculado:** CALC_MOD_ALL **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** DDS, p0180 **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Identificación del motor **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: REL **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Partes concluidas correctamente de la última medida en giro realizada.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Test encóder activ	Sí	No	-
01	Identificación de la característica de saturación	Sí	No	-
02	Identificación de momento de inercia	Sí	No	-
03	Recalcular el regulador de velocidad	Sí	No	-
04	Optimiz. de regulador de velocidad (prueba de oscilaciones)	Sí	No	-
05	Inductancia dispers. q Ident. (para adaptación reg. intensidad)	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r3925

Nota: El parámetro es una copia de p1959.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3950 Parámetros de servicio técnico / Parm. servicio

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1, U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Sólo para el personal de servicio técnico.

r3961 Ventilador Contador de horas de funcionamiento / Vent h_funci

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.000 [h]	150000.000 [h]	- [h]

Descripción: Visualiza las horas de funcionamiento medidas desde la última sustitución del ventilador.

r3974 Unidad de accionamiento Palabra de estado / Ud_accto ZSW

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para la unidad de accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Reset de software activo	Sí	No	-
01	Bloqueada escritura parámetros porque éstos se están salvando	Sí	No	-
02	Bloqueada escritura parámetros porque hay macro ejecutándose	Sí	No	-

r3977 BICO Cont. Topología / BICO Cont. Topol

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las interconexiones BICO que han sido parametrizadas en toda la topología.
El contador se incrementa en uno con cada interconexión BICO modificada.

Dependencia: Ver también: r3978, r3979

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3978 BICO Cont. equipo / BICO Cont. equipo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la lectura del contador de interconexiones BICO modificadas de este equipo-
El contador se incrementa en uno con cada interconexión BICO modificada.

r3979 BICO Cont. Objeto accto / BICO Cont. DO

A_INF, B_INF, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado del contador para interconexiones BICO modificadas de este objeto de accionamiento.
El contador se incrementa en uno con cada interconexión BICO modificada.

p3981 Confirmar fallos objeto de accionamiento / Fallos conf DO

Todos los objetos

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8060
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajuste para confirmar todos los fallos presentes de un objeto de accionamiento.

Nota: Para la confirmación debe modificarse el parámetro de 0 a 1.
Tras la confirmación vuelve a ponerse automáticamente a 0 el parámetro.

p3985 Punto de mando Modo Selección / ManPC Sel. Modo

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajusta el modo para cambiar el punto o prioridad de mando/modo LOCAL.

Valor:
0: Cambiar punto de mando con STW1.0 = 0
1: Cambiar punto de mando en funcionamiento

Peligro: Si se cambia durante el funcionamiento la prioridad o punto de mando, el accionamiento puede mostrar un comportamiento indeseado, p. ej. aceleración a otra consigna.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3986 Parámetros Número / Parámetros cant

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de parámetros para esta unidad de accionamiento.
La cantidad se compone de los parámetros específicos del equipo y los específicos del accionamiento.

Dependencia: Ver también: r0980, r0981, r0989

r3988[0...1] Estado arranque / Est. arranque

CU_CX32, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	10800	-

Descripción: Índice 0:
Visualiza el estado de arranque.
Índice 1:
Visualiza el estado de arranque parcial.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:

0: no activo
1: Error fatal
10: Error
20: Resetear todos los parámetros
30: Objeto de accionamiento modificado
40: Descarga mediante software de puesta en marcha
50: Descarga de parámetros mediante software de puesta en marcha
90: Resetear Control Unit y borrar objetos de accionamiento
100: Start Inicialización
101: Esperando especificación topología
110: Instanciar Control Unit Base
111: Insertar objeto de accionamiento
112: Eliminar objeto de accionamiento
113: Modificar número de objeto de accionamiento
114: Modificar número de componente
115: Descarga de parámetros mediante software de puesta en marcha
117: Eliminar componente
150: Esperar hasta topología real determinada
160: Evaluar topología
170: Instanciar reset de la Control Unit
180: Inicialización Información configuración YDB
200: Primera puesta en marcha
210: Generar paquetes de accionamiento
250: Esperar a confirmación de topología
325: Esperar entrada del tipo de accionamiento
350: Determinar tipo de accionamiento
360: Escribir parámetros dependientes de topología
370: Esperar hasta que p0009 = 0
380: Comprobar topología
550: Llamada funciones de conversión para parámetros
625: Esperar arranque acíclico DRIVE-CLiQ
650: Inicio régimen cíclico
660: Accionamiento Evaluar estado de PeM
670: Actualización automática de FW Componentes DRIVE-CLiQ
680: Esperar a esclavos CU-LINK
690: Esperar arranque acíclico DRIVE-CLiQ
700: Guardar parámetros
725: Espera a DRIVE-CLiQ cíclico
740: Comprobación de operatividad
745: Inicio de segmentos de tiempo
750: Habilitar interrupciones
800: Inicialización acabada
10050: Esperar a sincronización
10100: Esperar a esclavos CU-LINK
10150: Esperar hasta topología real determinada
10200: Evaluación del estado de componentes
10250: Llamada funciones de conversión para parámetros
10300: Preparación régimen cíclico
10350: Actualización automática de FW Componentes DRIVE-CLiQ
10400: Esperar a propiedades esclavos
10450: Comprobar estado CX/NX
10500: Espera a DRIVE-CLiQ cíclico
10550: Realización rearranque en caliente
10600: Evaluación del estado del encóder
10800: Arranque parcial terminado

Índice:

[0] = Sistema
[1] = Arranque parcial

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3988[0...1] Estado arranque / Est. arranque

CU_I	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	10800	-

Descripción:

Índice 0:

Visualiza el estado de arranque.

Índice 1:

Visualiza el estado de arranque parcial.

Valor:

0: no activo
1: Error fatal
10: Error
20: Resetear todos los parámetros
30: Objeto de accionamiento modificado
40: Descarga mediante software de puesta en marcha
50: Descarga de parámetros mediante software de puesta en marcha
90: Resetear Control Unit y borrar objetos de accionamiento
100: Start Inicialización
101: Esperando especificación topología
110: Instanciar Control Unit Base
111: Insertar objeto de accionamiento
112: Eliminar objeto de accionamiento
113: Modificar número de objeto de accionamiento
114: Modificar número de componente
115: Descarga de parámetros mediante software de puesta en marcha
117: Eliminar componente
150: Esperar hasta topología real determinada
160: Evaluar topología
170: Instanciar reset de la Control Unit
180: Inicialización Información configuración YDB
190: Actualiz FW Esclavos CU-LINK
200: Primera puesta en marcha
210: Generar paquetes de accionamiento
250: Esperar a confirmación de topología
325: Esperar entrada del tipo de accionamiento
350: Determinar tipo de accionamiento
360: Escribir parámetros dependientes de topología
370: Esperar hasta que p0009 = 0
380: Comprobar topología
550: Llamada funciones de conversión para parámetros
625: Esperar arranque acíclico DRIVE-CLiQ
650: Inicio régimen cíclico
660: Accionamiento Evaluar estado de PeM
670: Actualización automática de FW Componentes DRIVE-CLiQ
680: Esperar a esclavos CU-LINK
690: Esperar arranque acíclico DRIVE-CLiQ
700: Guardar parámetros
725: Espera a DRIVE-CLiQ cíclico
740: Comprobación de operatividad
745: Inicio de segmentos de tiempo
750: Habilitar interrupciones
800: Inicialización acabada
10050: Esperar a sincronización
10100: Esperar a esclavos CU-LINK
10150: Esperar hasta topología real determinada

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

10200: Evaluación del estado de componentes
10250: Llamada funciones de conversión para parámetros
10300: Preparación régimen cíclico
10350: Actualización automática de FW Componentes DRIVE-CLiQ
10400: Esperar a propiedades esclavos
10450: Comprobar estado CX/NX
10500: Espera a DRIVE-CLiQ cíclico
10550: Realización rearranque en caliente
10600: Evaluación del estado del encóder
10800: Arranque parcial terminado

Índice: [0] = Sistema
[1] = Arranque parcial

r3996 Escritura parámetros Bloqueo Estado / Esc_par Bloq Estad

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza si está bloqueada la escritura en parámetros.
r3996 = 0:
La escritura de parámetros no está bloqueada.
0 < r3996 < 100:
La escritura de parámetros está bloqueada. El valor muestra el avance de los cálculos.

r3998 Primera puesta en marcha de la alimentación / 1ª PeM_alim

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	-

Descripción: Visualiza si debe ejecutarse la primera puesta en marcha de la alimentación.
0 = Sí
2 = No

r3998[0...n] Primera puesta en marcha del accionamiento / 1ª PeM_accionam

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	-

Descripción: Visualiza si aún debe ejecutarse la primera puesta en marcha del accionamiento.
0 = Sí
2 = No

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4021 TB30 Entradas digitales Valor real en bornes / TB30 DI Vreal

TB30

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 9100

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor real en las entradas digitales.

Antes de conmutar de modo de simulación (p4095.x = 1) a modo de bornes (p4095.x = 0) esto permite comprobar la señal de entrada real en el borne DI x.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X481.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X481.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X481.4)	High	Low	-

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4021 TM15DI/DO Entradas digitales Valor real en bornes / TM15D DI Vreal

TM15DI_DO

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 9400, 9401, 9402

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor real en las entradas digitales.

Antes de conmutar de modo de simulación (p4095.x = 1) a modo de bornes (p4095.x = 0) esto permite comprobar la señal de entrada real en el borne DI x o DI/DO x.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	High	Low	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	High	Low	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	High	Low	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	High	Low	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	High	Low	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	High	Low	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	High	Low	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	High	Low	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	High	Low	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	High	Low	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	High	Low	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	High	Low	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	High	Low	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	High	Low	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	High	Low	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	High	Low	-

Nota: Si una DI/DO está parametrizada como salida (p4028.x = 1)), entonces se indica r4021.x = 0.

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4021 TM31 Entradas digitales Valor real en bornes / TM31 DI Vreal

TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor real en las entradas digitales.

Antes de conmutar de modo de simulación (p4095.x = 1) a modo de bornes (p4095.x = 0) esto permite comprobar la señal de entrada real en el borne DI x o DI/DO x.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X520.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X520.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X520.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X530.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X530.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X530.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X530.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

Nota: Si una DI/DO está parametrizada como salida (p4028.x = 1)), entonces se indica r4021.x = 0.

DI: Digital Input (Entrada digital)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4021 TM41 Entradas digitales Valor real en bornes / TM41 DI Vreal

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el valor real en las entradas digitales.

Antes de conmutar de modo de simulación (p4095.x = 1) a modo de bornes (p4095.x = 0) esto permite comprobar la señal de entrada real en el borne DI x o DI/DO x.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X522.1)	High	Low	9660
01	DI 1 (X522.2)	High	Low	9660
02	DI 2 (X522.3)	High	Low	9660
03	DI 3 (X522.4)	High	Low	9660
08	DI/DO 0 (X521.1)	High	Low	9661
09	DI/DO 1 (X521.2)	High	Low	9661
10	DI/DO 2 (X521.3)	High	Low	9662
11	DI/DO 3 (X521.4)	High	Low	9662

Nota: Si una DI/DO está parametrizada como salida (p4028.x = 1)), entonces se indica r4021.x = 0.

DI: Digital Input (Entrada digital)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4022.0...3 CO/BO: TB30 Entradas digitales Estado / TB30 DI Estado

TB30

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1790, 9100

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales del Terminal Board 30 (TB30).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X481.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X481.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X481.4)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r4023

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4022.0...23 CO/BO: TM15DI/DO Entradas digitales Estado / TM15D DI Estado

TM15DI_DO

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1781, 9400, 9401, 9402

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	High	Low	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	High	Low	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	High	Low	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	High	Low	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	High	Low	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	High	Low	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	High	Low	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	High	Low	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	High	Low	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	High	Low	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	High	Low	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	High	Low	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	High	Low	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	High	Low	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	High	Low	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r4023, r4024, r4025

Atención: En la interconexión BICO de la salida de conector (CO) sólo se transfieren bit 00 ... bit 15.

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4022.0...11 CO/BO: TM31 Entradas digitales Estado / TM31 DI Estado

TM31

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales del Terminal Module 31 (TM31).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X520.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X520.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X520.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X530.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X530.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X530.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X530.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r4023

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4022.0...11 CO/BO: TM41 Entradas digitales Estado / TM41 DI Estado

TM41

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1842, 9660, 9661, 9662

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales del Terminal Module 41 (TM41).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X522.1)	High	Low	9660
01	DI 1 (X522.2)	High	Low	9660
02	DI 2 (X522.3)	High	Low	9660
03	DI 3 (X522.4)	High	Low	9660
08	DI/DO 0 (X521.1)	High	Low	9661
09	DI/DO 1 (X521.2)	High	Low	9661
10	DI/DO 2 (X521.3)	High	Low	9662
11	DI/DO 3 (X521.4)	High	Low	9662

Dependencia: Ver también: r4023

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4023.0...3 BO: TB30 Entradas digitales Estado invertido / TB30 DI Estado inv

TB30

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1790, 9100

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de las entradas digitales del Terminal Board 30 (TB30).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X481.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X481.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X481.4)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r4022

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4023.0...23 CO/BO: TM15DI/DO Entradas digitales Estado invertido / TM15D DI Estad inv

TM15DI_DO

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1781, 9400, 9401, 9402

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de las entradas digitales del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	High	Low	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	High	Low	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	High	Low	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	High	Low	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	High	Low	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	High	Low	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	High	Low	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	High	Low	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	High	Low	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	High	Low	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	High	Low	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	High	Low	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	High	Low	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	High	Low	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	High	Low	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r4022, r4024, r4025

Atención: En la interconexión BICO de la salida de conector (CO) sólo se transfieren bit 00 ... bit 15.

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4023.0...11 CO/BO: TM31 Entradas digitales Estado invertido / TM31 DI Estado inv

TM31

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de las entradas digitales del Terminal Module 31 (TM31).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X520.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X520.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X520.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X530.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X530.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X530.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X530.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

Dependencia: Ver también: r4022

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4023.0...11 BO: TM41 Entradas digitales Estado invertido / TM41 DI Estado inv

TM41

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1842, 9660, 9661, 9662

Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de las entradas digitales del Terminal Module 41 (TM41).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X522.1)	High	Low	9660
01	DI 1 (X522.2)	High	Low	9660
02	DI 2 (X522.3)	High	Low	9660
03	DI 3 (X522.4)	High	Low	9660
08	DI/DO 0 (X521.1)	High	Low	9661
09	DI/DO 1 (X521.2)	High	Low	9661
10	DI/DO 2 (X521.3)	High	Low	9662
11	DI/DO 3 (X521.4)	High	Low	9662

Dependencia: Ver también: r4022

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4024 CO: TM15DI/DO Entradas digitales 16 ... 23 Estado / TM15D DI 16-23 Est

TM15DI_DO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales 16 ... 23 del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 16 (X522.2)	Con	Des	-
01	DI/DO 17 (X522.3)	Con	Des	-
02	DI/DO 18 (X522.4)	Con	Des	-
03	DI/DO 19 (X522.5)	Con	Des	-
04	DI/DO 20 (X522.6)	Con	Des	-
05	DI/DO 21 (X522.7)	Con	Des	-
06	DI/DO 22 (X522.8)	Con	Des	-
07	DI/DO 23 (X522.9)	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: r4022, r4023, r4025

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4025 CO: TM15DI/DO Entradas digitales 16 ... 23 Estado invertido / TM15D DI 16-23 inv

TM15DI_DO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de las entradas digitales 16 ... 23 del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 16 (X522.2)	Con	Des	-
01	DI/DO 17 (X522.3)	Con	Des	-
02	DI/DO 18 (X522.4)	Con	Des	-
03	DI/DO 19 (X522.5)	Con	Des	-
04	DI/DO 20 (X522.6)	Con	Des	-
05	DI/DO 21 (X522.7)	Con	Des	-
06	DI/DO 22 (X522.8)	Con	Des	-
07	DI/DO 23 (X522.9)	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: r4022, r4023, r4024

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

p4028 TM15 Ajustar entrada o salida / TM15 DI ó DO

TM15

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1780
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las entradas/salidas digitales del Terminal Module 15 (TM15) como entrada o salida.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Salida	Entrada	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Salida	Entrada	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	Salida	Entrada	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	Salida	Entrada	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	Salida	Entrada	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	Salida	Entrada	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	Salida	Entrada	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	Salida	Entrada	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	Salida	Entrada	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	Salida	Entrada	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	Salida	Entrada	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	Salida	Entrada	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	Salida	Entrada	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	Salida	Entrada	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	Salida	Entrada	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	Salida	Entrada	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	Salida	Entrada	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	Salida	Entrada	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	Salida	Entrada	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	Salida	Entrada	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	Salida	Entrada	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	Salida	Entrada	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	Salida	Entrada	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	Salida	Entrada	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4028 TM15DI/DO Ajustar entrada o salida / TM15D DI ó DO

TM15DI_DO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1781, 9400, 9401, 9402
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las entradas/salidas digitales del Terminal Module 15 (TM15) como entrada o salida.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Salida	Entrada	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Salida	Entrada	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	Salida	Entrada	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	Salida	Entrada	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	Salida	Entrada	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	Salida	Entrada	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	Salida	Entrada	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	Salida	Entrada	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	Salida	Entrada	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	Salida	Entrada	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	Salida	Entrada	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	Salida	Entrada	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	Salida	Entrada	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	Salida	Entrada	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	Salida	Entrada	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	Salida	Entrada	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	Salida	Entrada	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	Salida	Entrada	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	Salida	Entrada	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	Salida	Entrada	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

20	DI/DO 20 (X522.6)	Salida	Entrada	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	Salida	Entrada	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	Salida	Entrada	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	Salida	Entrada	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4028 TM17 Ajustar entrada o salida / TM17 DI ó DO

TM17

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1782
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las entradas/salidas digitales del Terminal Module 17 (TM17) como entrada o salida.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Salida	Entrada	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Salida	Entrada	-
02	DI/DO 2 (X520.5)	Salida	Entrada	-
03	DI/DO 3 (X520.6)	Salida	Entrada	-
04	DI/DO 4 (X520.8)	Salida	Entrada	-
05	DI/DO 5 (X520.9)	Salida	Entrada	-
06	DI/DO 6 (X521.2)	Salida	Entrada	-
07	DI/DO 7 (X521.3)	Salida	Entrada	-
08	DI/DO 8 (X521.8)	Salida	Entrada	-
09	DI/DO 9 (X521.9)	Salida	Entrada	-
10	DI/DO 10 (X522.2)	Salida	Entrada	-
11	DI/DO 11 (X522.3)	Salida	Entrada	-
12	DI/DO 12 (X522.5)	Salida	Entrada	-
13	DI/DO 13 (X522.6)	Salida	Entrada	-
14	DI/DO 14 (X522.8)	Salida	Entrada	-
15	DI/DO 15 (X522.9)	Salida	Entrada	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4028 TM31 Ajustar entrada o salida / TM31 DI ó DO

TM31

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9560, 9562
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las entradas/salidas digitales bidireccionales del Terminal Module 31 (TM31) como entrada o salida.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 8 (X541.2)	Salida	Entrada	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	Salida	Entrada	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	Salida	Entrada	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	Salida	Entrada	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4028 TM41 Ajustar entrada o salida / TM41 DI ó DO

TM41

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1842, 9661, 9662
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las entradas/salidas digitales bidireccionales del Terminal Module 41 (TM41) como entrada o salida.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 0 (X521.1)	Salida	Entrada	9661
09	DI/DO 1 (X521.2)	Salida	Entrada	9661
10	DI/DO 2 (X521.3)	Salida	Entrada	9662
11	DI/DO 3 (X521.4)	Salida	Entrada	9662

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4030 BI: TB30 Fuente de señal para borne DO 0 / TB30 F_s DO 0

TB30

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1790, 9102
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la salida digital DO 0 (X481.5) del Terminal Board 30 (TB30).

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

p4030 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 0 / TM15D F_s DI/DO 0

TM15DI_DO

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1781, 9400
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 0 (X520.2) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.0 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4030 BI: TM31 Fuente de señal para borne DO 0 / TM31 F_s DO 0

TM31

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1840, 9556
Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la salida digital DO 0 (X542.1, X542.2, X542.3) del Terminal Module 31 (TM31).
La salida digital 0 del TM31 es una salida de relé.
Si la señal en la entrada de binector p4030 está a nivel Low, entonces el borne COM 0 (X542.2) se conecta con NC 0 (X542.1). Esta conexión coincide también con la posición mecánica de reposo del relé.
Si la señal en la entrada de binector p4030 está a nivel High, entonces el borne COM 0 (X542.2) se conecta con NO 0 (X542.3).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)
NC: Normally Closed contact (contacto normalmente cerrado)
NO: Normally Open contact (contacto normalmente abierto)

p4031 BI: TB30 Fuente de señal para borne DO 1 / TB30 F_s DO 1

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9102
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DO 1 (X481.6) del Terminal Board 30 (TB30).
Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

p4031 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 1 / TM15D F_s DI/DO 1

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 1 (X520.3) del Terminal Module 15 (TM15).
Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.1 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4031 BI: TM31 Fuente de señal para borne DO 1 / TM31 F_s DO 1

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9556
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la salida digital DO 1 (X542.4, X542.5, X542.6) del Terminal Module 31 (TM31).
La salida digital 1 del TM31 es una salida de relé.
Si la señal en la entrada de binector p4031 está a nivel Low, entonces el borne COM 1 (X542.5) se conecta con NC 1 (X542.4). Esta conexión coincide también con la posición mecánica de reposo del relé.
Si la señal en la entrada de binector p4031 está a nivel High, entonces el borne COM 1 (X542.5) se conecta con NO 1 (X542.6).
Nota: DO: Digital Output (Salida digital)
NC: Normally Closed contact (contacto normalmente cerrado)
NO: Normally Open contact (contacto normalmente abierto)

p4032 BI: TB30 Fuente de señal para borne DO 2 / TB30 F_s DO 2

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9102
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DO 2 (X481.7) del Terminal Board 30 (TB30).
Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4032 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 2 / TM15D F_s DI/DO 2

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 2 (X520.4) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.2 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4033 BI: TB30 Fuente de señal para borne DO 3 / TB30 F_s DO 3

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1790, 9102
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DO 3 (X481.8) del Terminal Board 30 (TB30).

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

p4033 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 3 / TM15D F_s DI/DO 3

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 3 (X520.5) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.3 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4034 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 4 / TM15D F_s DI/DO 4

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 4 (X520.6) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.4 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4035 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 5 / TM15D F_s DI/DO 5

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 5 (X520.7) del Terminal Module 15 (TM15).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.5 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4036 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 6 / TM15D F_s DI/DO 6

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 6 (X520.8) del Terminal Module 15 (TM15).
Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.6 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4037 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 7 / TM15D F_s DI/DO 7

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 7 (X520.9) del Terminal Module 15 (TM15).
Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.7 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4038 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 8 / TM15D F_s DI/DO 8

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9401
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 8 (X521.2) del Terminal Module 15 (TM15).
Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.8 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4038 BI: TM31 Fuente de señal para borne DI/DO 8 / TM31 F_s DI/DO 8

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9560
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 8 (X541.2) del Terminal Module 31 (TM31).
Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.8 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4038 BI: TM41 Fuente de señal para borne DI/DO 0 / TM41 F_s DI/DO 0

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9661
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 0 (X521.1) del Terminal Module 41 (TM41).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.8 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4039 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 9 / TM15D F_s DI/DO 9

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9401
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 9 (X521.3) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.9 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4039 BI: TM31 Fuente de señal para borne DI/DO 9 / TM31 F_s DI/DO 9

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9560
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 9 (X541.3) del Terminal Module 31 (TM31).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.9 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4039 BI: TM41 Fuente de señal para borne DI/DO 1 / TM41 F_s DI/DO 1

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9661
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 1 (X541.2) del Terminal Module 41 (TM41).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.9 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4040 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 10 / TM15D F_s DI/DO 10

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9401
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 10 (X521.4) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.10 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4040 BI: TM31 Fuente de señal para borne DI/DO 10 / TM31 F_s DI/DO 10

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9562
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 10 (X541.4) del Terminal Module 31 (TM31).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.10 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4040 BI: TM41 Fuente de señal para borne DI/DO 2 / TM41 F_s DI/DO 2

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9662
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 2 (X521.3) del Terminal Module 41 (TM41).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.10 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4041 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 11 / TM15D F_s DI/DO 11

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9401
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 11 (X521.5) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.11 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4041 BI: TM31 Fuente de señal para borne DI/DO 11 / TM31 F_s DI/DO 11

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9562
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 11 (X541.5) del Terminal Module 31 (TM31).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.11 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4041 BI: TM41 Fuente de señal para borne DI/DO 3 / TM41 F_s DI/DO 3

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9662
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 3 (X521.4) del Terminal Module 41 (TM41).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.11 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4042 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 12 / TM15D F_s DI/DO 12

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9401
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 12 (X521.6) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.12 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4043 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 13 / TM15D F_s DI/DO 13

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9401
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 13 (X521.7) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.13 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4044 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 14 / TM15D F_s DI/DO 14

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9401
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 14 (X521.8) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.14 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4045 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 15 / TM15D F_s DI/DO 15

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9401
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 15 (X521.9) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.15 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4046 TM31 Salidas digitales Intensidad límite / TM31 DO Intens lím

TM31	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9560
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajusta el límite de la intensidad total de salida por los bornes X541.1, X541.2, X541.3 y X541.4 (DI/DO 8 ... 11) del Terminal Module 31 (TM31).

Valor:
0: 0.1 A Límite intensidad suma DI/DO 8 ... 11
1: 1.0 A Límite intensidad suma DI/DO 8 ... 11

Dependencia: Ver también: p4028

Advertencia: Debido a la suma de las intensidades por los bornes X541.1, X541.2, X541.3 y X541.4 una sobreintensidad o cortocircuito en un borne de salida puede conducir a una caída brusca de la señal en los otros bornes.

r4047 TB30 Salidas digitales Estado / TB30 DO Estado

TB30	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9102
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DO 0 (X481.5)	High	Low	-
01	DO 1 (X481.6)	High	Low	-
02	DO 2 (X481.7)	High	Low	-
03	DO 3 (X481.8)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Se considera la inversión realizada con p4048.
DO: Digital Output (Salida digital)

r4047 TM15DI/DO Salidas digitales Estado / TM15D DO Estado

TM15DI_DO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400, 9401, 9402
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las salidas digitales del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	High	Low	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	High	Low	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	High	Low	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	High	Low	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	High	Low	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	High	Low	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	High	Low	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	High	Low	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	High	Low	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	High	Low	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	High	Low	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	High	Low	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	High	Low	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	High	Low	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	High	Low	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	High	Low	-

Nota: Se considera la inversión realizada con p4048.
El ajuste de DI/DO como entrada o salida carece de significado (p4028).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4047 TM31 Salidas digitales Estado / TM31 DO Estado

TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9556, 9560, 9562
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las salidas digitales del Terminal Module 31 (TM31).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DO 0 (X542.1 - 3)	High	Low	-
01	DO 1 (X542.4 - 6)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Se considera la inversión realizada con p4048.
El ajuste de DI/DO como entrada o salida carece de significado (p4028).
DO: Digital Output (Salida digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4047 TM41 Salidas digitales Estado / TM41 DO Estado

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las salidas digitales del Terminal Module 41 (TM41).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 0 (X521.1)	High	Low	9661
09	DI/DO 1 (X521.2)	High	Low	9661
10	DI/DO 2 (X521.3)	High	Low	9662
11	DI/DO 3 (X521.4)	High	Low	9662

Nota: Se considera la inversión realizada con p4048.
El ajuste de DI/DO como entrada o salida carece de significado (p4028).
DO: Digital Output (Salida digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4048 TB30 Invertir salidas digitales / TB30 DO inv

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9102
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la inversión de las señales en las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DO 0 (X481.5)	Invertido	No invertido	-
01	DO 1 (X481.6)	Invertido	No invertido	-
02	DO 2 (X481.7)	Invertido	No invertido	-
03	DO 3 (X481.8)	Invertido	No invertido	-

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

p4048 TM15 Invertir entradas/salidas digitales / TM15 DI/DO inv

TM15

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las señales en las entradas/salidas digitales del Terminal Module 15 (TM15).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Invertido	No invertido	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Invertido	No invertido	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	Invertido	No invertido	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	Invertido	No invertido	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	Invertido	No invertido	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	Invertido	No invertido	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	Invertido	No invertido	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	Invertido	No invertido	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	Invertido	No invertido	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X522.4)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	Invertido	No invertido	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	Invertido	No invertido	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	Invertido	No invertido	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	Invertido	No invertido	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	Invertido	No invertido	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	Invertido	No invertido	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	Invertido	No invertido	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	Invertido	No invertido	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	Invertido	No invertido	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	Invertido	No invertido	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	Invertido	No invertido	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	Invertido	No invertido	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	Invertido	No invertido	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4048 TM15DI/DO Invertir Salidas digitales / TM15D DO inv

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400, 9401, 9402
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la inversión de las señales en las salidas digitales del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Invertido	No invertido	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Invertido	No invertido	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	Invertido	No invertido	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	Invertido	No invertido	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	Invertido	No invertido	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	Invertido	No invertido	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	Invertido	No invertido	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	Invertido	No invertido	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	Invertido	No invertido	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	Invertido	No invertido	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	Invertido	No invertido	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	Invertido	No invertido	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	Invertido	No invertido	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	Invertido	No invertido	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	Invertido	No invertido	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	Invertido	No invertido	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	Invertido	No invertido	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	Invertido	No invertido	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

20	DI/DO 20 (X522.6)	Invertido	No invertido	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	Invertido	No invertido	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	Invertido	No invertido	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	Invertido	No invertido	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4048 TM17 Invertir entradas/salidas digitales / TM17 DI/DO inv

TM17

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -

Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las señales en las entradas/salidas digitales del Terminal Modules 17 (TM17).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Invertido	No invertido	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Invertido	No invertido	-
02	DI/DO 2 (X520.5)	Invertido	No invertido	-
03	DI/DO 3 (X520.6)	Invertido	No invertido	-
04	DI/DO 4 (X520.8)	Invertido	No invertido	-
05	DI/DO 5 (X520.9)	Invertido	No invertido	-
06	DI/DO 6 (X521.2)	Invertido	No invertido	-
07	DI/DO 7 (X521.3)	Invertido	No invertido	-
08	DI/DO 8 (X521.8)	Invertido	No invertido	-
09	DI/DO 9 (X521.9)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X522.2)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X522.3)	Invertido	No invertido	-
12	DI/DO 12 (X522.5)	Invertido	No invertido	-
13	DI/DO 13 (X522.6)	Invertido	No invertido	-
14	DI/DO 14 (X522.8)	Invertido	No invertido	-
15	DI/DO 15 (X522.9)	Invertido	No invertido	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4048 TM31 Invertir salidas digitales / TM31 DO inv

TM31

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 9556, 9560, 9562

Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la inversión de las señales en las salidas digitales del Terminal Module 31 (TM31).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DO 0 (X542.1 - 3)	Invertido	No invertido	-
01	DO 1 (X542.4 - 6)	Invertido	No invertido	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	Invertido	No invertido	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	Invertido	No invertido	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	Invertido	No invertido	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	Invertido	No invertido	-

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4048 TM41 Invertir salidas digitales / TM41 DO inv

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la inversión de las señales en las salidas digitales del Terminal Module 41 (TM41).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
08	DI/DO 0 (X521.1)	Invertido	No invertido	9661
09	DI/DO 1 (X521.2)	Invertido	No invertido	9661
10	DI/DO 2 (X521.3)	Invertido	No invertido	9662
11	DI/DO 3 (X521.4)	Invertido	No invertido	9662

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4049 TM15 Entradas/salidas digitales Ajustar modo / TM15 DI/DO Modo

TM15

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de las DI/DO en el Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	I/O con tiempo	I/O	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	I/O con tiempo	I/O	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	I/O con tiempo	I/O	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	I/O con tiempo	I/O	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	I/O con tiempo	I/O	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	I/O con tiempo	I/O	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	I/O con tiempo	I/O	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	I/O con tiempo	I/O	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	I/O con tiempo	I/O	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	I/O con tiempo	I/O	-
10	DI/DO 10 (X522.4)	I/O con tiempo	I/O	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	I/O con tiempo	I/O	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	I/O con tiempo	I/O	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	I/O con tiempo	I/O	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	I/O con tiempo	I/O	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	I/O con tiempo	I/O	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	I/O con tiempo	I/O	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	I/O con tiempo	I/O	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	I/O con tiempo	I/O	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	I/O con tiempo	I/O	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	I/O con tiempo	I/O	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	I/O con tiempo	I/O	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	I/O con tiempo	I/O	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	I/O con tiempo	I/O	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4049 TM17 Entradas/salidas digitales Ajustar modo / TM17 DI/DO Modo

TM17

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -

Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de las DI/DO en el Terminal Module 17 (TM17).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	I/O con tiempo	I/O	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	I/O con tiempo	I/O	-
02	DI/DO 2 (X520.5)	I/O con tiempo	I/O	-
03	DI/DO 3 (X520.6)	I/O con tiempo	I/O	-
04	DI/DO 4 (X520.8)	I/O con tiempo	I/O	-
05	DI/DO 5 (X520.9)	I/O con tiempo	I/O	-
06	DI/DO 6 (X521.2)	I/O con tiempo	I/O	-
07	DI/DO 7 (X521.3)	I/O con tiempo	I/O	-
08	DI/DO 8 (X521.8)	I/O con tiempo	I/O	-
09	DI/DO 9 (X521.9)	I/O con tiempo	I/O	-
10	DI/DO 10 (X522.2)	I/O con tiempo	I/O	-
11	DI/DO 11 (X522.3)	I/O con tiempo	I/O	-
12	DI/DO 12 (X522.5)	I/O con tiempo	I/O	-
13	DI/DO 13 (X522.6)	I/O con tiempo	I/O	-
14	DI/DO 14 (X522.8)	I/O con tiempo	I/O	-
15	DI/DO 15 (X522.9)	I/O con tiempo	I/O	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4052[0...1] CO: TB30 Entradas analógicas Tensión de entrada actual / TB30 AI U ent

TB30

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 9104

Grupo Parám.: Bornes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión de entrada actual en las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Nota:

Con p4056[x] = 3 (entrada de intensidad unipolar vigilada (+4 mA ... +20 mA)) es aplicable:

Las intensidades inferiores a 4 mA no se visualizan en r4052[x], sino que se emite r4052[x] = 4 mA.

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

r4052[0...1] CO: TM31 Entradas analógicas Tensión/intensidad de entrada actual / TM31 AI U/I ent

TM31

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 1

Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 9566, 9568

Grupo Parám.: Bornes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la tensión de entrada actual en V si está ajustada como entrada de tensión.

Visualiza la intensidad de entrada actual en mA si está ajustada como entrada de intensidad y está conectada la resistencia de carga.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dependencia: El tipo de la entrada analógica AI x (tensión o intensidad) se ajusta con p4056.
Ver también: r4056, p4056

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

r4052[0] CO: TM41 Entradas analógicas Tensión de entrada actual / TM41 AI U ent

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión de entrada actual en V.

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4053[0...1] TB30 Entradas analógicas Constante de tiempo de filtrado / TB30 AI T filtrado

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 1000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro paso bajo de 1er orden para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4053[0...1] TM31 Entradas analógicas Constante de tiempo de filtrado / TM31 AI T filtrado

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 1000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro paso bajo de 1er orden para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4053[0] TM41 Entradas analógicas Constante de tiempo de filtrado / TM41 AI T filtrado

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 1000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro paso bajo de 1er orden para la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

r4055[0...1] CO: TB30 Entradas analógicas Valor actual en porcentaje / TB30 AI Valor en %

TB30

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1790, 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza el valor relativo de entrada actual de las entradas analógicas de Terminal Board 30 (TB30).
Las señales se usan al continuar la conexión a la magnitud de referencia p200x y p205x.

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

r4055[0...1] CO: TM31 Entradas analógicas Valor actual en porcentaje / TM31 AI Valor en %

TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza el valor de entrada relativo actual de las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
Las señales se usan al continuar la conexión a la magnitud de referencia p200x y p205x.

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

r4055[0] CO: TM41 Entradas analógicas Valor actual en porcentaje / TM41 AI Valor en %

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza el valor de entrada relativo actual de las entradas analógicas del Terminal Module 41 (TM41).
Las señales se usan al continuar la conexión a la magnitud de referencia p200x y p205x.

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

r4056[0...1] TB30 Entradas analógicas Tipo / TB30 AI Tipo

TB30

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
4	4	-

Descripción: Visualiza el tipo de entradas analógicas.

Valor: 4: Entrada de tensión bipolar (-10 V ... +10 V)

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4056[0...1] TM31 Entradas analógicas Tipo / TM31 AI Tipo.

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	5	4

Descripción:
Ajusta el tipo de entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
p4056[x] = 0, 4 equivale a una entrada de tensión (r4052, p4057, p4059 se indican en V).
p4056[x] = 2, 3, 5 equivale a una entrada de intensidad (r4052, p4057, p4059 se indican en mA).
Además hay que ajustar el interruptor correspondiente en el bloque S5.
En caso de entrada de tensión S5.1 o S5.2 deben ponerse en la posición "V".
En caso de entrada de intensidad, S5.1 o S5.2 deben ponerse en la posición "I" (se conecta la resistencia de carga = 250 ohmios).

Valor:
0: Entrada de tensión unipolar (0 V ... +10 V)
2: Entrada de intensidad unipolar (0 mA ... +20 mA)
3: Entrada de intensidad unipolar vigilada (+4 mA ... +20 mA)
4: Entrada de tensión bipolar (-10 V ... +10 V)
5: Entrada de intensidad bipolar (-20 mA ... +20 mA)

Índice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Advertencia:
La diferencia de tensión máxima entre los bornes analógicos de entrada AI+, AI- y la masa del TM31 (X520.6, X530.3) no deberá superar 35 V.
Al operar con resistencia de carga conectada, la diferencia de tensión entre las entradas diferenciales AI+ y AI- no deberá superar 15 V ni la intensidad impuesta deberá superar 60 mA, pues de lo contrario se daña la entrada.

Atención:
Para operar como entrada de tensión deberá ponerse a 0 el interruptor de S500 correspondiente.
El bloque de interruptores S500 se encuentra en el frontal del TM31 por encima del regletero X521.

Nota:
Si se modifica p4056 los parámetros de la característica de normalización (p4057, p4058, p4059, p4060) se sobrescriben con los valores predeterminados siguientes:
Con p4056 = 0, 4 se ajusta p4057 = 0.0 V, p4058 = 0.0%, p4059 = 10.0 V y p4060 = 100.0%.
Con p4056 = 2, 5 se ajusta p4057 = 0.0 mA, p4058 = 0.0%, p4059 = 20.0 mA y p4060 = 100.0%.
Con p4056 = 3 se ajusta p4057 = 4,0 mA, p4058 = 0.0 %, p4059 = 20.0 mA y p4060 = 100.0 %.

r4056 TM41 Entrada analógica Tipo / TM41 AI Tipo

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
4	4	-

Descripción:
Visualiza el tipo de entrada analógica.

Valor:
4: Entrada de tensión bipolar (-10 V ... +10 V)

p4057[0...1] TB30 Entradas analógicas Característica Valor x1 / TB30 AI Carac. x1

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-11.000 [V]	11.000 [V]	0.000 [V]

Descripción:
Ajusta la característica de normalización para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada x (tensión de salida en V) del 1er par de valores de la característica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4057[0...1] TM31 Entradas analógicas Característica Valor x1 / TM31 AI Carac. x1

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000	20.000	0.000

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define las coordenadas x (tensión de salida en V o intensidad de entrada en mA) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dependencia: La unidad de este parámetro (V o mA) depende del tipo de la entrada analógica.
Ver también: r4056, p4056

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de entrada analógica (p4056).

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4057[0] TM41 Entradas analógicas Característica Valor x1 / TM41 AI Carac. x1

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000 [V]	20.000 [V]	0.000 [V]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).
La característica de normalización para la entrada analógica se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada x (tensión de salida en V) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4058[0...1] TB30 Entradas analógicas Característica Valor y1 / TB30 AI Carac.y1

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (en porcentaje) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4058[0...1] TM31 Entradas analógicas Característica Valor y1 / TM31 AI Carac. y1

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000.00 [%]	**Máx.** 1000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (en porcentaje) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de entrada analógica (p4056).

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4058[0] TM41 Entradas analógicas Característica Valor y1 / TM41 AI Carac. y1

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -1000.00 [%]	**Máx.** 1000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (en porcentaje) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4059[0...1] TB30 Entradas analógicas Característica Valor x2 / TB30 AI Carac. x2

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -11.000 [V]	**Máx.** 11.000 [V]	**Ajuste de fábrica** 10.000 [V]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada x (tensión de salida en V) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4059[0...1] TM31 Entradas analógicas Característica Valor x2 / TM31 AI Carac. x2

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-20.000	20.000	10.000

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define las coordenadas x (tensión de salida en V o intensidad de entrada en mA) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dependencia: La unidad de este parámetro (V o mA) depende del tipo de la entrada analógica.
Ver también: r4056, p4056

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de entrada analógica (p4056).

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4059[0] TM41 Entradas analógicas Característica Valor x2 / TM41 AI Carac. x2

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-20.000 [V]	20.000 [V]	10.000 [V]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada x (tensión de salida en V) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4060[0...1] TB30 Entradas analógicas Característica Valor y2 / TB30 AI Carac. y2

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (en porcentaje) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4060[0...1] TM31 Entradas analógicas Característica Valor y2 / TM31 AI Carac. y2

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (en porcentaje) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de entrada analógica (p4056).

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4060[0] TM41 Entradas analógicas Característica Valor y2 / TM41 AI Carac. y2

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).
La característica de normalización para las entradas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (en porcentaje) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4061[0...1] TM31 Ent. analógicas Vigilancia rotura hilo Umbral de respuesta / TM31 Umb rot. hilo

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [mA]	20.00 [mA]	2.00 [mA]

Descripción: Ajusta el umbral de respuesta para la detección de rotura de hilo en las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dependencia: La vigilancia de rotura de hilo está activada en el siguiente tipo de entrada analógica:
p4056[x] = 3 (entrada de intensidad unipolar vigilada (+4 mA ... +20 mA))
Ver también: r4056, p4056

p4062[0...1] TM31 Entradas analógicas Vigilancia de rotura de hilo Retardo / TM31 Rot. rot.hilo

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0 [ms]	1000 [ms]	100 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la detección de rotura de hilo en las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4063[0...1] TB30 Entradas analógicas Offset / TB30 AI Offset

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -20.000 [V]	**Máx.** 20.000 [V]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [V]

Descripción: Ajusta el offset para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
El offset se suma a la señal de entrada antes de la característica de normalización.

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

p4063[0...1] TM31 Entradas analógicas Offset / TM31 AI Offset

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -20.000	**Máx.** 20.000	**Ajuste de fábrica** 0.000

Descripción: Ajusta el offset para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
El offset se suma a la señal de entrada antes de la característica de normalización.

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4063[0] TM41 Entrada analógica Offset / TM41 AI Offset

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -20.000 [V]	**Máx.** 20.000 [V]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [V]

Descripción: Ajusta el offset para la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).
El offset se suma a la señal de entrada antes de la característica de normalización.

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

p4066[0...1] TB30 Entradas analógicas Activar formación de valor absoluto / TB30 AI Vabs activ

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 1	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Activa la formación de valor absoluto en las señales de entrada analógica del Terminal Board 30 (TB30).

Valor:
0: Sin formación de valor absoluto
1: Formación de valor absoluto activada

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4066[0...1] TM31 Entradas analógicas Activar formación de valor absoluto / TM31 AI Vabs activ

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Activa la formación de valor absoluto en las señales de entrada analógica del Terminal Module 31 (TM31).

Valor:
0: Sin formación de valor absoluto
1: Formación de valor absoluto activada

Índice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4066[0] TM41 Entrada analógica Activar formación de valor absoluto / TM41 AI Vabs activ

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Activa la formación de valor absoluto de la señal de entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).

Valor:
0: Sin formación de valor absoluto
1: Formación de valor absoluto activada

Índice:
[0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

p4067[0...1] BI: TB30 Entradas analógicas Inversión Fuente de señal / TB30 AI Inv F_s

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para invertir las señales de entrada analógica del Terminal Board 30 (TB30).

Índice:
[0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

p4067[0...1] BI: TB31 Entradas analógicas Inversión Fuente de señal / TB31 AI Inv F_s

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para invertir las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4067[0] BI: TM41 Entrada analógica Inversión Fuente de señal / TM41 AI Inv F_s

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para invertir la señal de entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

p4068[0...1] TB30 Entradas analógicas Supresión de ruido Banda / TB30 AI Banda

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la banda de supresión de ruido para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
Se suprimen los cambios más pequeños que la banda.

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4068[0...1] TM31 Entradas analógicas Banda para supresión de ruido / TM31 AI Banda

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la banda de supresión de ruido para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
Se suprimen los cambios más pequeños que la banda.

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4068[0] TM41 Entradas analógicas Banda para supresión de ruido / TM41 AI Banda

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la banda de supresión de ruido para la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).
Se suprimen los cambios más pequeños que la banda.

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Nota: AI: Analog Input (Entrada analógica)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4069[0...1] BI: TB30 Entradas analógicas Fuente de señal para habilitación / TB30 AI Habilit.

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la habilitación de las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Índice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

p4069[0...1] BI: TM31 Entradas analógicas Fuente de señal para habilitación / TM31 AI Habilit.

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la habilitación de las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4069[0] BI: TM41 Entrada analógica Fuente de señal para habilitación / TM41 AI Habilit.

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la habilitación de la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

p4071[0...1] CI: TB30 Salidas analógicas Fuente de señal / TB30 AO F_s

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1790, 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: AO: Analog Output (Salida analógica)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4071[0...1] CI: TM31 Salidas analógicas Fuente de señal / TM31 AO F_s

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Nota: AO: Analog Output (Salida analógica)

r4072[0...1] TB30 Salidas analógicas Valor de salida actual relativo / TB30 AO Valor sal

TB30	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el valor de salida actual de las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

r4072[0...1] TM31 Salidas analógicas Valor de salida actual relativo / TM31 AO Valor sal

TM31	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza el valor de salida actual de las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

p4073[0...1] TB30 Salidas analógicas Constante de tiempo de filtrado / TB30 AO T filtrado

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 1000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro paso bajo de 1er orden para las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4073[0...1] TM31 Salidas analógicas Constante de tiempo de filtrado / TM31 AO T filtrado

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0 [ms]	1000.0 [ms]	0.0 [ms]

Descripción: Ajusta la constante de tiempo del filtro paso bajo de 1er orden para las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

r4074[0...1] TB30 Salidas analógicas Tensión de salida actual / TB30 AO U salida

TB30	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión de salida actual en las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

r4074[0...1] TM31 Salidas analógicas Tensión/intensidad de salida actual / TM31 AO U/I sal

TM31	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la tensión de salida actual en V si está ajustada como salida de tensión.
Visualiza la intensidad de salida actual en V si está ajustada como salida de intensidad.

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dependencia: El tipo de la salida analógica AO x (tensión o intensidad) se ajusta con p4076.
Ver también: r4076, p4076

Nota: AO: Analog Output (Salida analógica)

p4075[0...1] TB30 Salidas analógicas Activar formación de valor absoluto / TB30 AO Vabs activ

TB30	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Activa la formación de valor absoluto para las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Valor:
0: Sin formación de valor absoluto
1: Formación de valor absoluto activada

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4075[0...1] TM31 Salidas analógicas Activar formación de valor absoluto / TM31 AO Vabs activ

TM31	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Activa la formación de valor absoluto para las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Valor:
0: Sin formación de valor absoluto
1: Formación de valor absoluto activada

Índice:
[0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

r4076[0...1] TB30 Salidas analógicas Tipo / TB30 AO Tipo

TB30	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	4	4	-

Descripción: Visualiza el tipo de las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Valor:
4: Salida de tensión (-10 V ... +10 V)

Índice:
[0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

p4076[0...1] TM31 Salidas analógicas Tipo / TM31 AO Tipo

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	4	4

Descripción: Ajusta el tipo de salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
p4076[x] = 1, 4 equivale a una salida de tensión (p4074, p4078, p4080, p4083 se indican en V).
pp4076[x] = 0, 2, 3 equivale a una salida de intensidad (p4074, p4078, p4080, p4083 se indican en mA).

Valor:
0: Salida de intensidad (0 mA ... +20 mA)
1: Salida de tensión (0 V ... +10 V)
2: Salida de intensidad (+4 mA ... +20 mA)
3: Salida de intensidad (-20 mA ... +20 mA)
4: Salida de tensión (-10 V ... +10 V)

Índice:
[0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dependencia: Ver también: p4077, p4078, p4079, p4080

Nota: Si se modifica p4076 los parámetros de la característica de normalización (p4077, p4078, p4079, p4080) se sobrescriben con los valores predeterminados siguientes:
Con p4076 = 0, 3 se ajusta p4077 = 0.0%, p4078 = 0.0 mA, p4079 = 100.0% y p4080 = 20.0 mA.
Con p4076 = 1, 4 se ajusta p4077 = 0.0%, p4078 = 0.0 V, p4079 = 100.0% y p4080 = 10,0 V.
Con p4076 = 2 se ajusta p4077 = 0.0 %, p4078 = 4,0 mA, p4079 = 100.0 % y p4080 = 20.0 mA.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4077[0...1] TB30 Salidas analógicas Característica Valor x1 / TB30 AO Carac. x1

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
La característica de normalización para las salidas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada x (en porcentaje) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4077[0...1] TM31 Salidas analógicas Característica Valor x1 / TM31 AO Carac. x1

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
La característica de normalización para las salidas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada x (en porcentaje) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dependencia: La unidad de este parámetro (V o mA) depende del tipo de la entrada analógica.
Ver también: r4076, p4076

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de salida analógica (p4076)

Nota: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se cambia p4076 (salidas analógicas tipo).
Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4078[0...1] TB30 Salidas analógicas Característica Valor y1 / TB30 AO Carac.y1

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-11.000 [V]	11.000 [V]	0.000 [V]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
La característica de normalización para las salidas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (tensión de salida en V) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4078[0...1] TM31 Salidas analógicas Característica Valor y1 / TM31 AO Carac. y1

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-20.000 [V]	20.000 [V]	0.000 [V]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
La característica de normalización para las salidas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define las coordenadas y (tensión de salida en V o intensidad de salida en mA) del 1er par de valores de la característica.

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dependencia: La unidad de este parámetro (V o mA) depende del tipo de la entrada analógica.
Ver también: r4076, p4076

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de salida analógica (p4076)

Nota: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se cambia p4076 (salidas analógicas tipo).
Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4079[0...1] TB30 Salidas analógicas Característica Valor x2 / TB30 AO Carac. x2

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
La característica de normalización para las salidas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada x (en porcentaje) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4079[0...1] TM31 Salidas analógicas Característica Valor x2 / TM31 AO Carac. x2

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
La característica de normalización para las salidas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada x (en porcentaje) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dependencia: Ver también: r4076, p4076

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de salida analógica (p4076)

Nota: Este parámetro se sobrescribe cuando se cambia p4076 (salidas analógicas tipo).
Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4080[0...1] TB30 Salidas analógicas Característica Valor y2 / TB30 AO Carac. y2

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-11.000 [V]	11.000 [V]	10.000 [V]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
La característica de normalización para las salidas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define la coordenada y (tensión de salida en V) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4080[0...1] TM31 Salidas analógicas Característica Valor y2 / TM31 AO Carac. y2

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-20.000 [V]	20.000 [V]	10.000 [V]

Descripción: Ajusta la característica de normalización para las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
La característica de normalización para las salidas analógicas se define mediante 2 puntos.
Este parámetro define las coordenadas y (tensión de salida en V o intensidad de salida en mA) del 2º par de valores de la característica.

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dependencia: La unidad de este parámetro (V o mA) depende del tipo de la entrada analógica.
Ver también: r4076, p4076

Atención: Este parámetro se sobrescribe automáticamente cuando se modifica el tipo de salida analógica (p4076)

Nota: Este parámetro se sobrescribe cuando se cambia p4076 (salidas analógicas tipo).
Los parámetros para la característica no tienen efecto limitador.

p4082[0...1] BI: TB30 Salidas analógicas Inversión Fuente de señal / TB30 AO Inv F_s

TB30	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para invertir las salidas analógicas del Terminal Boards 30 (TB30).

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

p4082[0...1] BI: TM31 Salidas analógicas Inversión Fuente de señal / TM31 AO Inv F_s

TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
	Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para invertir las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

p4083[0...1] TB30 Salidas analógicas Offset / TB30 AO Offset

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9106
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-10.000	10.000	0.000

Descripción: Ajusta el offset para las salidas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).
El offset se suma a la señal de salida tras la característica de normalización.

Índice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

p4083[0...1] TM31 Salidas analógicas Offset / TM31 AO Offset

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9572
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000	20.000	0.000

Descripción: Ajusta el offset para las salidas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).
El offset se suma a la señal de salida tras la característica de normalización.

Índice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dependencia: La unidad de este parámetro (V o mA) depende del tipo de la entrada analógica.
Ver también: r4076, p4076

Nota: Esto permite compensar p. ej. el offset de un amplificador de aislamiento instalado aguas abajo.

p4086 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 16 / TM15D F_s DI/DO 16

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 16 (X522.2) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.16 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4087 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 17 / TM15D F_s DI/DO 17

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 17 (X522.3) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.17 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4088 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 18 / TM15D F_s DI/DO 18

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 18 (X522.4) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.18 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4089 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 19 / TM15D F_s DI/DO 19

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 19 (X522.5) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.19 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4090 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 20 / TM15D F_s DI/DO 20

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 20 (X522.6) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.20 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4091 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 21 / TM15D F_s DI/DO 21

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 21 (X522.7) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.21 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4092 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 22 / TM15D F_s DI/DO 22

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 22 (X522.8) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.22 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4093 BI: TM15DI/DO Fuente de señal para borne DI/DO 23 / TM15D F_s DI/DO 23

TM15DI_DO	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9402
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el borne DI/DO 23 (X522.9) del Terminal Module 15 (TM15).

Nota: Requisito: La DI/DO debe estar ajustada como salida (p4028.23 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4094.0...23 BO: TM15 Entradas digitales Estado invertido Datos en bruto internos / TM15 DI Est d_brut

TM15DI_DO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el estado invertido de los datos brutos de las entradas digitales del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	High	Low	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	High	Low	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	High	Low	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	High	Low	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	High	Low	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	High	Low	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	High	Low	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	High	Low	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	High	Low	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	High	Low	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	High	Low	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

20	DI/DO 20 (X522.6)	High	Low	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	High	Low	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	High	Low	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	High	Low	-

Atención: Se muestran directamente los datos en bruto de las entradas digitales (por ejemplo, sin eliminación de rebote).

Nota: Sólo para uso interno de Siemens (como alternativa, r4022, r4023).

p4095 TB30 Entradas digitales Modo de simulación / TB30 DI Modo simul

TB30

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 1790, 9100

Grupo Parám.: Órdenes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de simulación de las entradas digitales del Terminal Board 30 (TB30).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
01	DI 1 (X481.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
02	DI 2 (X481.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
03	DI 3 (X481.4)	Simulación	Evaluación bornes	-

Dependencia: La consigna para las señales de entrada se especifica vía p4096.
Ver también: p4096

Advertencia: Un accionamiento que se desplaza por simulación de las entradas de un Terminal Board se detiene durante la activación o desactivación del Terminal Module.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)

p4095 TM15DI/DO Entradas digitales Modo simulación / TM15D DI Modo sim.

TM15DI_DO

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 2

Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 9400, 9401, 9402

Grupo Parám.: Bornes | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín. - | **Máx.** - | **Ajuste de fábrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de simulación para las entradas digitales del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	Simulación	Evaluación bornes	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	Simulación	Evaluación bornes	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	Simulación	Evaluación bornes	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	Simulación	Evaluación bornes	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	Simulación	Evaluación bornes	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	Simulación	Evaluación bornes	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	Simulación	Evaluación bornes	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	Simulación	Evaluación bornes	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	Simulación	Evaluación bornes	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	Simulación	Evaluación bornes	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	Simulación	Evaluación bornes	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

17	DI/DO 17 (X522.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	Simulación	Evaluación bornes	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	Simulación	Evaluación bornes	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	Simulación	Evaluación bornes	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	Simulación	Evaluación bornes	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	Simulación	Evaluación bornes	-

Dependencia: La consigna para las señales de entrada se especifica vía p4096.
Ver también: p4096

Advertencia: Un accionamiento que se desplaza por simulación de las entradas de un Terminal Module se detiene durante la activación o desactivación del Terminal Module.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4095 TM31 Entradas digitales Modo de simulación / TM31 DI Modo simul

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de simulación para las entradas digitales del Terminal Module 31 (TM31).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
01	DI 1 (X520.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
02	DI 2 (X520.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
03	DI 3 (X520.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
04	DI 4 (X530.1)	Simulación	Evaluación bornes	-
05	DI 5 (X530.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
06	DI 6 (X530.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
07	DI 7 (X530.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	Simulación	Evaluación bornes	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	Simulación	Evaluación bornes	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	Simulación	Evaluación bornes	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	Simulación	Evaluación bornes	-

Dependencia: La consigna para las señales de entrada se especifica vía p4096.
Ver también: p4096

Advertencia: Un accionamiento que se desplaza por simulación de las entradas de un Terminal Module se detiene durante la activación o desactivación del Terminal Module.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4095 TM41 Entradas digitales Modo de simulación / TM41 DI Modo simul

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de simulación para las entradas digitales del Terminal Module 41 (TM41).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X522.1)	Simulación	Evaluación bornes	9660
01	DI 1 (X522.2)	Simulación	Evaluación bornes	9660
02	DI 2 (X522.3)	Simulación	Evaluación bornes	9660
03	DI 3 (X522.4)	Simulación	Evaluación bornes	9660
08	DI/DO 0 (X521.1)	Simulación	Evaluación bornes	9661
09	DI/DO 1 (X521.2)	Simulación	Evaluación bornes	9661
10	DI/DO 2 (X521.3)	Simulación	Evaluación bornes	9662
11	DI/DO 3 (X521.4)	Simulación	Evaluación bornes	9662

Dependencia: La consigna para las señales de entrada se especifica vía p4096.
Ver también: p4096

Advertencia: Un accionamiento que se desplaza por simulación de las entradas de un Terminal Module se detiene durante la activación o desactivación del Terminal Module.

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4096 TB30 Entradas digitales Modo de simulación Consigna / TB30 DI Cons simul

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1790, 9100
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la consigna para las señales de entrada en modo de simulación para las entradas digitales del Terminal Board 30 (TB30).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X481.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X481.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X481.4)	High	Low	-

Dependencia: La simulación de una entrada digital se selecciona con p4095.
Ver también: p4095

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)

p4096 TM15DI/DO Entradas digitales Modo simulación Consigna / TM15D DI Cons sim

TM15DI_DO

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9400, 9401, 9402
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la consigna para las señales de entrada en modo de simulación para las entradas digitales del Terminal Module 15 (TM15).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	High	Low	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	High	Low	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	High	Low	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	High	Low	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	High	Low	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	High	Low	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	High	Low	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X521.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	High	Low	-
16	DI/DO 16 (X522.2)	High	Low	-
17	DI/DO 17 (X522.3)	High	Low	-
18	DI/DO 18 (X522.4)	High	Low	-
19	DI/DO 19 (X522.5)	High	Low	-
20	DI/DO 20 (X522.6)	High	Low	-
21	DI/DO 21 (X522.7)	High	Low	-
22	DI/DO 22 (X522.8)	High	Low	-
23	DI/DO 23 (X522.9)	High	Low	-

Dependencia: La simulación de una entrada digital se selecciona con p4095.
Ver también: p4095

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4096 TM31 Entradas digitales Modo de simulación Consigna / TM31 DI Cons simul

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la consigna para las señales de entrada en modo de simulación para las entradas digitales del Terminal Module 31 (TM31).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X520.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X520.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X520.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X530.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X530.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X530.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X530.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

Dependencia: La simulación de una entrada digital se selecciona con p4095.
Ver también: p4095

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4096 TM41 Entradas digitales Modo de simulación Consigna / TM41 DI Cons simul

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la consigna para las señales de entrada en modo de simulación para las entradas digitales del Terminal Module 41 (TM41).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 0 (X522.1)	High	Low	9660
01	DI 1 (X522.2)	High	Low	9660
02	DI 2 (X522.3)	High	Low	9660
03	DI 3 (X522.4)	High	Low	9660
08	DI/DO 0 (X521.1)	High	Low	9661
09	DI/DO 1 (X521.2)	High	Low	9661
10	DI/DO 2 (X521.3)	High	Low	9662
11	DI/DO 3 (X521.4)	High	Low	9662

Dependencia: La simulación de una entrada digital se selecciona con p4095.
Ver también: p4095

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4097[0...1] TB30 Entradas analógicas Modo de simulación / TB30 AI Modo simul

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el modo de simulación para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Valor:
0: Ningún modo de simulación para entrada analógica x
1: Modo de simulación para entrada analógica x

Índice:
[0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Dependencia: La consigna para la tensión de entrada se especifica con p4098.
Ver también: p4098

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4097[0...1] TM31 Entradas analógicas Modo de simulación / TM31 AI Modo simul

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el modo de simulación para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Valor:
0: Ningún modo de simulación para entrada analógica x
1: Modo de simulación para entrada analógica x

Índice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: La consigna para la tensión de entrada se especifica con p4098.
Ver también: p4098

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4097[0] TM41 Entrada analógica Modo de simulación / TM41 AI Modo simul

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el modo de simulación para la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).

Valor:
0: Ningún modo de simulación para entrada analógica x
1: Modo de simulación para entrada analógica x

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Dependencia: La consigna para la tensión de entrada se especifica con p4098.
Ver también: p4098

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4098[0...1] TB30 Entradas analógicas Modo de simulación Consigna / TB30 AI Cons simul

TB30

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9104
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-11.000 [V]	11.000 [V]	0.000 [V]

Descripción: Ajusta la consigna para la tensión de entrada en modo de simulación para las entradas analógicas del Terminal Board 30 (TB30).

Índice:
[0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Dependencia: La simulación de una entrada analógica se selecciona con p4097.
Ver también: p4097

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4098[0...1] TM31 Entradas analógicas Modo de simulación Consigna / TM31 AI Cons simul

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9566, 9568
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000	20.000	0.000

Descripción: Ajusta la consigna para el valor de entrada en modo de simulación para las entradas analógicas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dependencia: La simulación de una entrada analógica se selecciona con p4097.
Si AI x está parametrizada como entrada de tensión (p4056), entonces la consigna es una tensión en V.
Si AI x está parametrizada como entrada de intensidad (p4056), entonces la consigna es una intensidad en mA.
Ver también: r4056, p4056, p4097

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4098[0] TM41 Entrada analógica Modo de simulación Consigna / TM41 AI Cons simul

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9663
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-20.000 [V]	20.000 [V]	0.000 [V]

Descripción: Ajusta la consigna para el valor de entrada en modo de simulación de la entrada analógica del Terminal Module 41 (TM41).

Índice: [0] = AI 0 (X523.1/X523.2)

Dependencia: La simulación de la entrada analógica se selecciona con p4097.
Si AI x está parametrizada como entrada de tensión (p4056), entonces la consigna es una tensión en V.
Si AI x está parametrizada como entrada de intensidad (p4056), entonces la consigna es una intensidad en mA.
Ver también: p4097

Nota: Este parámetro no se guarda al salvar los datos (p0971, p0977).
AI: Analog Input (Entrada analógica)

p4099[0...2] TB30 Entradas/salidas Tiempo de muestreo / TB30 I/O t_muest

TB30

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1790, 9100
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	5000.00 [µs]	[0] 4000.00 [µs]
		[1] 4000.00 [µs]
		[2] 4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo de las entradas y salidas del Terminal Board 30 (TB30).

Índice: [0] = Entradas/salidas digitales (DI/DO)
[1] = Entradas analógicas (AI)
[2] = Salidas analógicas (AO)

Dependencia: El parámetro sólo puede cambiarse con p0009 = 3, 29.
Los tiempos de muestreo sólo pueden ajustarse como múltiplo del tiempo de muestreo base (r0110, r0111).
Ver también: p0009, r0110, r0111

Nota: El tiempo de muestreo modificado actúa inmediatamente al concluir el arranque parcial (p0009 -> 0).
En si el PROFIBUS opera en modo isócrono, el hardware del TB30 (p. ej. convertidor A/D) trabaja con el tiempo de ciclo de PROFIBUS (r2064[1]). Tras concluir la conexión PROFIBUS este tiempo de ciclo se conserva también hasta la próxima conexión de la Control Unit. En este caso carece de sentido ajustar en p4099[0...2] un tiempo de muestreo más corto que el de ciclo de PROFIBUS.

p4099 TM15 Entradas/salidas Tiempo de muestreo / TM15 I/O t_muest

TM15

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1780
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
31.25 [µs]	500.00 [µs]	125.00 [µs]

Descripción: El tiempo de muestreo del Terminal Module 15 (TM15) queda determinado por el ciclo DRIVE-CLiQ de la línea en la cual se encuentra el componente. No es posible la especificación a través de p4099. p4099 se ajusta con Red Con correctamente al tiempo de muestreo resultante.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4099 TM15DI/DO Entradas/salidas Tiempo de muestreo / TM15D I/O t_muest

TM15DI_DO

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1781, 9400
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	5000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo de las entradas y salidas del Terminal Module 15 (TM15).

Dependencia: El parámetro sólo puede cambiarse con p0009 = 3, 29.
Ver también: p0009, r0110, r0111

Nota: El tiempo de muestreo modificado actúa inmediatamente al concluir el arranque parcial (p0009 -> 0).
El parámetro p4099[0] siempre tiene que ser distinto de cero.

p4099 TM17 Entradas/salidas Tiempo de muestreo / TM17 I/O t_muest

TM17

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1782
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
31.25 [µs]	500.00 [µs]	125.00 [µs]

Descripción: El tiempo de muestreo del Terminal Module 17 (TM17) queda determinado por el ciclo DRIVE-CLiQ de la línea en la cual se encuentra el componente. No es posible la especificación a través de p4099. p4099 se ajusta con Red Con correctamente al tiempo de muestreo resultante.

p4099[0...2] TM31 Entradas/salidas Tiempo de muestreo / TM31 I/O t_muest

TM31

Modificable: C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1840, 9550
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	5000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo de las entradas y salidas del Terminal Module 31 (TM31).

Índice: [0] = Entradas/salidas digitales (DI/DO)
[1] = Entradas analógicas (AI)
[2] = Salidas analógicas (AO)

Dependencia: El parámetro sólo puede cambiarse con p0009 = 3, 29.
Los tiempos de muestreo sólo pueden ajustarse como múltiplo del tiempo de muestreo base (r0110, r0111).
Ver también: p0009, r0110, r0111

Atención: Los tiempos de muestreo registrados en el índice 0 (E/S digitales) e índice 2 (salidas analógicas) deben ser siempre iguales o mayores al tiempo de muestreo en el índice 1 (entradas analógicas).

Nota: El tiempo de muestreo modificado actúa inmediatamente al concluir el arranque parcial (p0009 -> 0).
El parámetro p4099[0] siempre tiene que ser distinto de cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4099[0...3] TM41 Entradas/salidas Tiempo de muestreo / TM41 I/O t_muest

TM41	**Modificable:** C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 1842, 9660
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 5000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** [0] 4000.00 [µs] [1] 4000.00 [µs] [2] 0.00 [µs] [3] 125.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo de las entradas y salidas del Terminal Module 41 (TM41).

Índice:
[0] = Entradas/salidas digitales (DI/DO)
[1] = Entradas analógicas (AI)
[2] = Inexistente
[3] = Emulación de encóder incremental

Dependencia: El parámetro sólo puede cambiarse con p0009 = 3, 29.

Ver también: p0009, r0110, r0111

Ver también: A35228

Nota: Se puede preajustar el valor del tiempo de muestreo de la emulación de encóder incremental p4099[3] en los dos modos de operación (p4400). La validez del valor se comprueba con el siguiente arranque del sistema. Si el valor no es válido, se emite el fallo F35228 y p4099[3] se ajusta automáticamente al valor correcto. A continuación debe guardarse el parámetro modificado y realizarse un POWER ON. La comprobación del tiempo de muestreo se vuelve a realizar en su caso teniendo en cuenta otros TM41 que se encuentren en la misma línea DRIVE-CLiQ.

El tiempo de muestreo modificado actúa inmediatamente al concluir el arranque parcial (p0009 -> 0).

Si hay varios TM41 en una línea DRIVE-CLiQ, todos los componentes deben tener parametrizado el mismo tiempo de muestreo en p4099[3].

El tiempo de muestreo de un TM41 en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1) debe corresponder al del encóder reproducido.

El tiempo de muestreo de un TM41 en el modo de operación SIMOTION (p4400 = 0) depende de la topología utilizada.

El parámetro p4099[0] siempre tiene que ser distinto de cero.

p4100[0...3] TM120 Evaluación de temperatura Tipo de sensor / TM120 Tipo sensor

TM120	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9605, 9606, 9607
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0	**Máx.** 4	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la evaluación de temperatura del Terminal Module 120 (TM120).

Con ello se selecciona el tipo de sensor de temperatura y se conecta la evaluación.

El sensor de temperatura se conecta en los bornes siguientes:

Canal 1: X521.2(+) y X521.1(-)

Canal 2: X521.4(+) y X521.3(-)

Canal 3: X521.6(+) y X521.5(-)

Canal 4: X521.8(+) y X521.7(-)

Valor:
0: Evaluación desactivada
1: Termistor PTC
2: KTY84
4: NC bimetal

Índice:
[0] = Sensor de temperatura Canal 1
[1] = Sensor de temperatura Canal 2
[2] = Sensor de temperatura Canal 3
[3] = Sensor de temperatura Canal 4

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Si se ajusta un valor > 250 °C en p4102[0-7], se desactivan las alarmas A35211-A35214 o los fallos F35207-F35210.
Para activar las alarmas o los fallos con el tipo de sensor termistor PTC, debe ajustarse un valor cualquiera <= 250 °C en p4102[0-7].

p4100 TM31 Evaluación de temperatura Tipo de sensor / TM31 Temp tip.sens

TM31

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9576, 9577
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta la evaluación de temperatura del Terminal Module 31 (TM31).
Con ello se selecciona el tipo de sensor de temperatura y se conecta la evaluación.
El sensor de temperatura se conecta en los bornes X522.7(+) y X522.8(-).

Valor:
0: Evaluación desactivada
1: Termistor PTC
2: KTY84

Nota: Con p4102[0, 1] > 250 °C la alarma A35211 o el fallo F35207 están desactivados.
Para activar la alarma o el fallo con el tipo de sensor termistor PTC, debe ajustarse un valor cualquiera <= 250 °C en p4102[0,1].

r4101[0...3] TM120 Evaluación de temperatura Resistencia de sensor / TM120 Temp R_sens

TM120

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9605, 9606
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ohmios]	- [ohmios]	- [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia actual del sensor de temperatura conectado al Terminal Module 120 (TM120).

Índice:
[0] = Sensor de temperatura Canal 1
[1] = Sensor de temperatura Canal 2
[2] = Sensor de temperatura Canal 3
[3] = Sensor de temperatura Canal 4

Nota: La resistencia máxima medible vale aprox. 1700 ohmios.
El sensor de temperatura se conecta en los bornes siguientes:
Canal 1: X521.2(+) y X521.1(-)
Canal 2: X521.4(+) y X521.3(-)
Canal 3: X521.6(+) y X521.5(-)
Canal 4: X521.8(+) y X521.7(-)

r4101 TM31 Evaluación de temperatura Resistencia de sensor / TM31 Temp R_sensor

TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9576, 9577
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ohmios]	- [ohmios]	- [ohmios]

Descripción: Visualiza la resistencia actual del sensor de temperatura conectado al Terminal Module 31 (TM31).

Nota: La resistencia máxima medible vale aprox. 1700 ohmios.
El sensor de temperatura se conecta en los bornes X522.7(+) y X522.8(-).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4102[0...7] TM120 Evaluación de temperatura Umbral de fallo/alarma / TM120 Temp Umbr

TM120	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9605, 9606
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-48 [°C]	251 [°C]	251 [°C]

Descripción:

Ajusta el umbral de fallo/alarma para la evaluación de temperatura del Terminal Module 120 (TM120).

Temperatura real 1 > p4102[0] --> Se dispara la alarma A35211.

Temperatura real 1 > p4102[1] --> Se dispara el fallo F35207.

Temperatura real 2 > p4102[2] --> Se dispara la alarma A35212.

Temperatura real 2 > p4102[3] --> Se dispara el fallo F35208.

Temperatura real 3 > p4102[4] --> Se dispara la alarma A35213.

Temperatura real 3 > p4102[5] --> Se dispara el fallo F35209.

Temperatura real 4 > p4102[6] --> Se dispara la alarma A35214.

Temperatura real 4 > p4102[7] --> Se dispara el fallo F35210.

Para las alarmas A35211, A35212, A35213, A35214 es aplicable:

Permanecen activadas hasta que la temperatura real (r4105[0...3]) sea inferior al valor (histéresis p4102[0, 2, 4, 6]).

Para los fallos F35207, F35208, F35209, F35210 es aplicable:

Permanece activada hasta que la temperatura real (r4105[0...3]) sea inferior al valor (histéresis p4102[1, 3, 5, 7]) y se haya confirmado el fallo.

El valor de histéresis es de 5 K y el usuario no lo puede modificar.

El sensor de temperatura se conecta en los bornes siguientes:

Canal 1: X521.2(+) y X521.1(-)

Canal 2: X521.4(+) y X521.3(-)

Canal 3: X521.6(+) y X521.5(-)

Canal 4: X521.8(+) y X521.7(-)

Índice:

[0] = Sensor 1 Umbral de alarma
[1] = Sensor 1 Umbral de fallo
[2] = Sensor 2 Umbral de alarma
[3] = Sensor 2 Umbral de fallo
[4] = Sensor 3 Umbral de alarma
[5] = Sensor 3 Umbral de fallo
[6] = Sensor 4 Umbral de alarma
[7] = Sensor 4 Umbral de fallo

Dependencia:

Ver también: p4103

Advertencia:

El fallo F35207 ... F35210 sólo provoca la desconexión del accionamiento si existe al menos una interconexión BICO entre el accionamiento y el TM120.

Nota:

Un valor > 250 °C desactiva la alarma o fallo.

Para activar las alarmas o fallos con el tipo de sensor termistor PTC (p4100[0-4] = 1), debe ajustarse un valor cualquiera <= 250 °C.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4102[0...1] TM31 Evaluación de temperatura Umbral de fallo/alarma / TM31 Temp Umbral

TM31

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9576
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-48 [°C]	251 [°C]	[0] 100 [°C]
		[1] 120 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de fallo/alarma para la evaluación de temperatura del Terminal Module 31 (TM31).

Temperatura real > p4102[0] --> Se dispara la alarma A35211.

Temperatura real > p4102[1] --> Se dispara el fallo F35207.

Para la alarma A35211 es aplicable:

Permanece activada hasta que la temperatura real (r4105) sea inferior al valor (histéresis p4102[0]).

Para el fallo F35207 es aplicable:

Permanece activado hasta que la temperatura real (r4105) sea inferior al valor (histéresis p4102[1]) y se haya confirmado el fallo.

El valor de histéresis es de 5 K y el usuario no lo puede modificar.

Índice: [0] = Umbral alarma
[1] = Umbral fallo

Dependencia: Ver también: r4104

Advertencia: El fallo F35207 sólo provoca la desconexión del accionamiento si existe al menos una interconexión BICO entre el accionamiento y el TM31.

Nota: Un valor > 250 °C desactiva la alarma o fallo.

Para activar la alarma o fallo con el tipo de sensor termistor PTC (p4100 = 1), debe ajustarse un valor cualquiera <= 250 °C.

p4103[0...3] TM120 Evaluación de temperatura Temporización / TM120 Temp tempor

TM120

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9605, 9606
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [ms]	600.000 [ms]	0.000 [ms]

Descripción: Ajusta la temporización para la señalización de fallo en la evaluación de temperatura del Terminal Module 120 (TM120).

Esta temporización se arranca si se rebasa el umbral de alarma (p4102[0, 2, 4, 6]).

Si ha transcurrido la temporización sin que se haya bajado del umbral de alarma, entonces se emite el fallo F35207 ... F35210.

Si una vez transcurrida la temporización se ha vuelto a bajar del umbral de alarma, el fallo es confirmable.

Para el tipo de sensor "KTY84" (p4100[0 ... 3] = 2) es aplicable:

Si antes de acabar la temporización se sobrepasa el umbral de fallo (p4102[1, 3, 5, 7]), se emite inmediatamente el fallo F35207 ... F35210.

Para el tipo de sensor "Termistor PTC" (p4100[0 ... 3] = 1) es aplicable:

El fallo sólo se señaliza una vez transcurrida la temporización.

Índice: [0] = Sensor de temperatura Canal 1
[1] = Sensor de temperatura Canal 2
[2] = Sensor de temperatura Canal 3
[3] = Sensor de temperatura Canal 4

Dependencia: Ver también: r4104

Advertencia: El fallo F35207 ... F35210 sólo provoca la desconexión del accionamiento si existe al menos una interconexión BICO entre el accionamiento y el TM120.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Ajustando p4103= 0 ms se desactiva la temporización y ya sólo actúa el umbral de fallo.

p4103 TM31 Evaluación de temperatura Temporización / TM31 Temp temporiz

TM31

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9576
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [ms]	600.000 [ms]	0.000 [ms]

Descripción: Ajusta la temporización para la señalización de fallo en la evaluación de temperatura del Terminal Module 31 (TM31).

Esta temporización se arranca si se rebasa el umbral de alarma (p4102[0]).

Si ha transcurrido la temporización sin que se haya bajado del umbral de alarma, se emite el fallo F35207.

Si una vez transcurrida la temporización se ha vuelto a bajar del umbral de alarma, el fallo es confirmable.

Para el tipo de sensor "KTY84" (p4100 = 2) es aplicable:

Si antes de acabar la temporización se sobrepasa el umbral de fallo (p4102[1]), se emite inmediatamente el fallo F35207.

Para el tipo de sensor "Termistor PTC" (p4100 = 1) es aplicable:

El fallo sólo se señaliza una vez transcurrida la temporización.

Dependencia: Ver también: r4104

Advertencia: El fallo F35207 sólo provoca la desconexión del accionamiento si existe al menos una interconexión BICO entre el accionamiento y el TM31.

Nota: Ajustando p4103= 0 ms se desactiva la temporización y ya sólo actúa el umbral de fallo.

r4104.0...7 BO: TM120 Evaluación de temperatura Estado / TM120 Temp Estado

TM120

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado en la evaluación de temperatura del Terminal Module 120 (TM120).

Se indica si la temperatura real ha sobrepasado el umbral de fallo/alarma.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Temperatura Umbral de alarma sensor 1 sobrepasado	Sí	No	9605
01	Temperatura Umbral de fallo sensor 1 sobrepasado	Sí	No	9605
02	Temperatura Umbral de alarma sensor 2 sobrepasado	Sí	No	9605
03	Temperatura Umbral de fallo sensor 2 sobrepasado	Sí	No	9605
04	Temperatura Umbral de alarma sensor 3 sobrepasado	Sí	No	9606
05	Temperatura Umbral de fallo sensor 3 sobrepasado	Sí	No	9606
06	Temperatura Umbral de alarma sensor 4 sobrepasado	Sí	No	9606
07	Temperatura Umbral de fallo sensor 4 sobrepasado	Sí	No	9606

Dependencia: Ver también: p4102

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4104.0...1 BO: TM31 Evaluación de temperatura Estado / TM31 Temp Estado

TM31

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1840, 9576
Grupo Parám.: Bornes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado en la evaluación de temperatura del Terminal Module 31 (TM31).
Con ello se indica si la temperatura ha sobrepasado el umbral de fallo/alarma.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Umbral de alarma por temperatura sobrepasado	Sí	No	-
01	Umbral de fallo por temperatura sobrepasado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p4102

r4105[0...3] CO: TM120 Evaluación de temperatura Valor real / TM120 Temp Vreal

TM120

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 8016, 9605, 9606
Grupo Parám.: Bornes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** p2006 **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura real de la evaluación de temperatura del Terminal Module 120 (TM120).

Índice:
[0] = Sensor de temperatura Canal 1
[1] = Sensor de temperatura Canal 2
[2] = Sensor de temperatura Canal 3
[3] = Sensor de temperatura Canal 4

Dependencia: Para el tipo de sensor termistor PTC (p4100 = 1) y NC bimetal (p4100 = 4) es aplicable:
- Por debajo de la temperatura nominal de respuesta r4105 = -50 °C.
- Por encima de la temperatura nominal de respuesta r4105 = 250 °C.

Para el tipo de sensor KTY84 (p4100 = 2) es aplicable:
- El valor indicado se corresponde con la temperatura real.

Ver también: p4100

Nota: En los siguientes casos se visualiza r4105[0...3] = -300 °C:
- Valor real de temperatura no válido (F35920 ... F35923 disparado).
- No se ha seleccionado ningún sensor (p4100[0...3] = 0).

El sensor de temperatura se conecta en los bornes siguientes:
Canal 1: X521.2(+), X521.1(-)
Canal 2: X521.4(+), X521.3(-)
Canal 3: X521.6(+), X521.5(-)
Canal 4: X521.8(+), X521.7(-)

r4105 CO: TM31 Evaluación de temperatura Valor real / TM31 Temp Vreal

TM31

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 1840, 9576
Grupo Parám.: Bornes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** p2006 **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura real de la evaluación de temperatura del Terminal Module 31 (TM31).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Para el tipo de sensor termistor PTC (p4100 = 1) es aplicable:
- Por debajo de la temperatura nominal de respuesta r4105 = -50 °C.
- Por encima de la temperatura nominal de respuesta r4105 = 250 °C.

Para el tipo de sensor KTY84 (p4100 = 2) es aplicable:
- El valor indicado se corresponde con la temperatura real.

Ver también: p4100

Nota: En los siguientes casos se visualiza r4105 = -300 °C:
- Valor real de temperatura no válido (F35920 disparado).
- No se ha seleccionado ningún sensor (p4100 = 0).

El sensor de temperatura se conecta en los bornes siguientes:
X522.7(+), X522.8(-)

r4154 TM41 Diagnóstico consigna de velocidad sin filtrar / n_cons sin filtr.

TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad no filtrada N_SETPT en revoluciones por minuto para fines de diagnóstico.
A diferencia de p1155, este valor se actualiza y se representa con signo en cada ciclo base de DRIVE-CLiQ.

Dependencia: Ver también: r4155

Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1).

r4155 TM41 Diagnóstico consigna de velocidad / TM41 Diag n_cons

TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza la consigna de velocidad filtrada N_SETPT en revoluciones por minuto para fines de diagnóstico.
A diferencia de p1155, este valor se actualiza y se representa con signo en cada ciclo base de DRIVE-CLiQ.

Dependencia: Ver también: r4154

Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1).

r4201 TM15 Tiempo del sistema para sincronización / TM15 t sist. sinc.

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Sirve para sincronizar los temporizadores del Terminal Module 15 (TM15) con la hora del maestro DP, válida en todo el sistema.
Para ello se transmite en los bits 12 a 15 el signo de actividad del maestro DP en forma de contador.
En cada circulación de la hora del maestro DP se setea el bit 0 (señal SYN) durante la duración de un ciclo del maestro DP.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4201 TM17 Tiempo del sistema para sincronización / TM17 t sist. sinc.

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Sirve para sincronizar los temporizadores del Terminal Module 17 (TM17) con la hora del maestro DP, válida en todo el sistema.

Para ello se transmite en los bits 12 a 15 el signo de actividad del maestro DP en forma de contador.

En cada circulación de la hora del maestro DP se setea el bit 0 (señal SYN) durante la duración de un ciclo del maestro DP.

r4204 TM15 Mando Salida digital 0 ... 15 / TM15 Mand DO 0-15

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Sirve para mandar la salida digital 0 ... 15 del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Con	Des	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Con	Des	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	Con	Des	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	Con	Des	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	Con	Des	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	Con	Des	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	Con	Des	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	Con	Des	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	Con	Des	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	Con	Des	-
10	DI/DO 10 (X522.4)	Con	Des	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	Con	Des	-
12	DI/DO 12 (X521.6)	Con	Des	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	Con	Des	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	Con	Des	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	Con	Des	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4204 TM17 Mando Salida digital 0 ... 15 / TM17 Mand DO 0-15

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Sirve para mandar la salida digital 0 ... 15 del Terminal Module 17 (TM17).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	00	DI/DO 0 (X520.2)	Con	Des	-
	01	DI/DO 1 (X520.3)	Con	Des	-
	02	DI/DO 2 (X520.5)	Con	Des	-
	03	DI/DO 3 (X520.6)	Con	Des	-
	04	DI/DO 4 (X520.8)	Con	Des	-
	05	DI/DO 5 (X520.9)	Con	Des	-
	06	DI/DO 6 (X521.2)	Con	Des	-
	07	DI/DO 7 (X521.3)	Con	Des	-
	08	DI/DO 8 (X521.8)	Con	Des	-
	09	DI/DO 9 (X521.9)	Con	Des	-
	10	DI/DO 10 (X522.2)	Con	Des	-
	11	DI/DO 11 (X522.3)	Con	Des	-
	12	DI/DO 12 (X522.5)	Con	Des	-
	13	DI/DO 13 (X522.6)	Con	Des	-
	14	DI/DO 14 (X522.8)	Con	Des	-
	15	DI/DO 15 (X522.9)	Con	Des	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4205 TM15 Mando Salida digital 16 ... 23 / TM15 Mand DO 16-23

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Sirve para mandar la salida digital 16 ... 23 del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	00	DI/DO 16 (X522.2)	Con	Des	-
	01	DI/DO 17 (X522.3)	Con	Des	-
	02	DI/DO 18 (X522.4)	Con	Des	-
	03	DI/DO 19 (X522.5)	Con	Des	-
	04	DI/DO 20 (X522.6)	Con	Des	-
	05	DI/DO 21 (X522.7)	Con	Des	-
	06	DI/DO 22 (X522.8)	Con	Des	-
	07	DI/DO 23 (X522.9)	Con	Des	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4211 TM15 Modo de flanco Entrada digital 0 ... 7 / TM15Mod F DI 0-7

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el modo de flanco de la entrada digital 0 ... 7 del Terminal Module 15 (TM15).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 0: r4211.1 ... 0
DI 1: r4211.3 ... 2
DI 2: r4211.5 ... 4
DI 3: r4211.7 ... 6
DI 4: r4211.9 ... 8
DI 5: r4211.11 ... 10
DI 6: r4211.13 ... 12
DI 7: r4211.15 ... 14
Posibles modos de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 --> flanco creciente - creciente
Bit x, y = 1, 0 --> flanco decreciente - decreciente
Bit x, y = 1, 1 --> flanco decreciente - decreciente o flanco decreciente-creciente

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

r4211 TM17 Modo de flanco Entrada digital 0 ... 7 / TM17 ModFl DI 0-7

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el modo de flanco de la entrada digital 0 ... 7 del Terminal Module 17 (TM17).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 0: r4211.1 ... 0
DI 1: r4211.3 ... 2
DI 2: r4211.5 ... 4
DI 3: r4211.7 ... 6
DI 4: r4211.9 ... 8
DI 5: r4211.11 ... 10
DI 6: r4211.13 ... 12
DI 7: r4211.15 ... 14
Posibles modos de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 --> flanco creciente - creciente
Bit x, y = 1, 0 --> flanco decreciente - decreciente
Bit x, y = 1, 1 --> flanco decreciente - decreciente o flanco decreciente-creciente

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4212 TM15 Modo de flanco Entrada digital 8 ... 15 / TM15Mod F DI 8-15

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción:
Visualiza el modo de flanco de la entrada digital 8 ... 15 del Terminal Module 15 (TM15).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 8: r4212.1 ... 0
DI 9: r4212.3 ... 2
DI 10: r4212.5 ... 4
DI 11: r4212.7 ... 6
DI 12: r4212.9 ... 8
DI 13: r4212.11 ... 10
DI 14: r4212.13 ... 12
DI 15: r4212.15 ... 14
Posibles modos de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 --> flanco creciente - creciente
Bit x, y = 1, 0 --> flanco decreciente - decreciente
Bit x, y = 1, 1 --> flanco decreciente - decreciente o flanco decreciente-creciente

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

r4212 TM17 Modo de flanco Entrada digital 8 ... 15 / TM17 ModFl DI 8-15

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción:
Visualiza el modo de flanco de la entrada digital 8 ... 15 del Terminal Module 17 (TM17).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 8: r4212.1 ... 0
DI 9: r4212.3 ... 2
DI 10: r4212.5 ... 4
DI 11: r4212.7 ... 6
DI 12: r4212.9 ... 8
DI 13: r4212.11 ... 10
DI 14: r4212.13 ... 12
DI 15: r4212.15 ... 14
Posibles modos de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 --> flanco creciente - creciente
Bit x, y = 1, 0 --> flanco decreciente - decreciente
Bit x, y = 1, 1 --> flanco decreciente - decreciente o flanco decreciente-creciente

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4213 TM15 Modo de flanco Entrada digital 16 ... 23 / TM15Mod F DI 16-23

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el modo de flanco de la entrada digital 16 ... 23 del Terminal Module 15 (TM15).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 16: r4213.1 ... 0
DI 17: r4213.3 ... 2
DI 18: r4213.5 ... 4
DI 19: r4213.7 ... 6
DI 20: r4213.9 ... 8
DI 21: r4213.11 ... 10
DI 22: r4213.13 ... 12
DI 23: r4213.15 ... 14
Posibles modos de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 --> flanco creciente - creciente
Bit x, y = 1, 0 --> flanco decreciente - decreciente
Bit x, y = 1, 1 --> flanco decreciente - decreciente o flanco decreciente-creciente

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

p4220 TM17 Habilitación DI/DO 0 ... 5 / TM17 Habil. 0-5

TM17

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción:
Ajusta la habilitación con los bits 0 ... 5 para DI/DO 0 ... 5 del Terminal Modules 17 (TM17).
Ajusta el disparo de la habilitación con los bits 8 ... 13.
Es aplicable la siguiente correspondencia:
Habilitación para DI/DO 0, 1, 2, 3, 4 ó 5 vía DI/DO 10, 11, 12, 13, 14 ó 15.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Con habilitación	Sin habilitación	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Con habilitación	Sin habilitación	-
02	DI/DO 2 (X520.5)	Con habilitación	Sin habilitación	-
03	DI/DO 3 (X520.6)	Con habilitación	Sin habilitación	-
04	DI/DO 4 (X520.8)	Con habilitación	Sin habilitación	-
05	DI/DO 5 (X520.9)	Con habilitación	Sin habilitación	-
08	DI/DO 10 (X522.2)	Dispar. por nivel	Dispar. por flanco	-
09	DI/DO 11 (X522.3)	Dispar. por nivel	Dispar. por flanco	-
10	DI/DO 12 (X522.5)	Dispar. por nivel	Dispar. por flanco	-
11	DI/DO 13 (X522.6)	Dispar. por nivel	Dispar. por flanco	-
12	DI/DO 14 (X522.8)	Dispar. por nivel	Dispar. por flanco	-
13	DI/DO 15 (X522.9)	Dispar. por nivel	Dispar. por flanco	-

Nota:
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4221 TM17 Constante de tiempo de filtro Entrada digital 0 ... 15 / TM17 T_fil DI 0-15

TM17

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la constante de tiempo de filtro para la entrada digital 0 ... 15 del Terminal Module 17 (TM17).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
02	DI/DO 2 (X520.5)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
03	DI/DO 3 (X520.6)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
04	DI/DO 4 (X520.8)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
05	DI/DO 5 (X520.9)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
06	DI/DO 6 (X521.2)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
07	DI/DO 7 (X521.3)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
08	DI/DO 8 (X521.8)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
09	DI/DO 9 (X521.9)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
10	DI/DO 10 (X522.2)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
11	DI/DO 11 (X522.3)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
12	DI/DO 12 (X522.5)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
13	DI/DO 13 (X522.6)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
14	DI/DO 14 (X522.8)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-
15	DI/DO 15 (X522.9)	Filtrado 1 µs	Filtrado 125 µs	-

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

p4222 TM17 Tiempo absoluto/relativo salida digital 0 ... 15 / TM17 abs/rel 0-15

TM17

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste como tiempo absoluto o relativo con bit 0 ... 15 para la salida digital 0 ... 15 del Terminal Modules 17 (TM17).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
02	DI/DO 2 (X520.5)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
03	DI/DO 3 (X520.6)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
04	DI/DO 4 (X520.8)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
05	DI/DO 5 (X520.9)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
06	DI/DO 6 (X521.2)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
07	DI/DO 7 (X521.3)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
08	DI/DO 8 (X521.8)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
09	DI/DO 9 (X521.9)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
10	DI/DO 10 (X522.2)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
11	DI/DO 11 (X522.3)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
12	DI/DO 12 (X522.5)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
13	DI/DO 13 (X522.6)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
14	DI/DO 14 (X522.8)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-
15	DI/DO 15 (X522.9)	Tiempo relativo	Tiempo absoluto	-

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4250 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 0 / TM15 t set DO 0

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 0 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4250 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 0 / TM17 t set DO 0

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 0 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4251 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 1 / TM15 t set DO 1

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 1 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4251 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 1 / TM17 t set DO 1

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 1 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4252 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 2 / TM15 t set DO 2

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 2 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4252 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 2 / TM17 t set DO 2

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 2 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4253 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 3 / TM15 t set DO 3

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 3 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4253 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 3 / TM17 t set DO 3

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 3 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4254 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 4 / TM15 t set DO 4

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 4 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4254 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 4 / TM17 t set DO 4

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 4 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4255 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 5 / TM15 t set DO 5

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 5 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4255 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 5 / TM17 t set DO 5

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 5 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4256 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 6 / TM15 t set DO 6

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 6 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4256 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 6 / TM17 t set DO 6

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 6 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4257 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 7 / TM15 t set DO 7

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 7 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4257 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 7 / TM17 t set DO 7

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 7 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4258 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 8 / TM15 t set DO 8

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 8 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4258 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 8 / TM17 t set DO 8

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 8 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4259 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 9 / TM15 t set DO 9

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 9 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4259 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 9 / TM17 t set DO 9

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 9 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4260 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 10 / TM15 t set DO 10

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 10 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4260 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 10 / TM17 t set DO 10

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 10 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4261 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 11 / TM15 t set DO 11

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 11 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4261 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 11 / TM17 t set DO 11

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 11 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4262 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 12 / TM15 t set DO 12

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 12 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4262 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 12 / TM17 t set DO 12

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 12 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4263 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 13 / TM15 t set DO 13

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 13 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4263 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 13 / TM17 t set DO 13

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 13 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4264 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 14 / TM15 t set DO 14

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 14 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4264 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 14 / TM17 t set DO 14

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 14 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4265 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 15 / TM15 t set DO 15

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 15 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4265 TM17 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 15 / TM17 t set DO 15

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 15 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4266 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 16 / TM15 t set DO 16

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 16 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4267 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 17 / TM15 t set DO 17

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 17 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4268 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 18 / TM15 t set DO 18

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 18 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4269 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 19 / TM15 t set DO 19

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 19 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4270 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 20 / TM15 t set DO 20

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 20 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4271 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 21 / TM15 t set DO 21

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 21 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4272 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 22 / TM15 t set DO 22

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 22 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

r4273 TM15 Tiempo de seteo/reseteo Salida digital 23 / TM15 t set DO 23

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo para setear y resetear la salida digital 23 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DO: Digital Output (Salida digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4301 TM15 Sincronización de módulo / TM15 Sincr módulo

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Sirve para sincronizar los temporizadores del Terminal Module 15 (TM15) con la hora del maestro DP, válida en todo el sistema.

Bit 12 ... 15:

Tras sincronizarse con el maestro DP el módulo envía su signo de actividad en forma de contador.

Bit 0:

Esta señal SYNC se activa cuando el módulo ha adaptado su hora a la hora del maestro DP.

Bit 9:

Este bit se setea cuando ha aparecido un fallo en el módulo (r0945).

r4301 TM17 Sincronización de módulo / TM17 Sincr módulo

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Sirve para sincronizar los temporizadores del Terminal Module 17 (TM17) con la hora del maestro DP, válida en todo el sistema.

Bit 12 ... 15:

Tras sincronizarse con el maestro DP el módulo envía su signo de actividad en forma de contador.

Bit 0:

Esta señal SYNC se activa cuando el módulo ha adaptado su hora a la hora del maestro DP.

Bit 9:

Este bit se setea cuando ha aparecido un fallo en el módulo (r0945).

r4304 TM15 Estado Entrada digital 0 ... 15 / TM15 Est. DI 0-15

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la entrada digital 0 ... 15 del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Con	Des	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Con	Des	-
02	DI/DO 2 (X520.4)	Con	Des	-
03	DI/DO 3 (X520.5)	Con	Des	-
04	DI/DO 4 (X520.6)	Con	Des	-
05	DI/DO 5 (X520.7)	Con	Des	-
06	DI/DO 6 (X520.8)	Con	Des	-
07	DI/DO 7 (X520.9)	Con	Des	-
08	DI/DO 8 (X521.2)	Con	Des	-
09	DI/DO 9 (X521.3)	Con	Des	-
10	DI/DO 10 (X522.4)	Con	Des	-
11	DI/DO 11 (X521.5)	Con	Des	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

12	DI/DO 12 (X521.6)	Con	Des	-
13	DI/DO 13 (X521.7)	Con	Des	-
14	DI/DO 14 (X521.8)	Con	Des	-
15	DI/DO 15 (X521.9)	Con	Des	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4304 TM17 Estado Entrada digital 0 ... 15 / TM17 Estad DI 0-15

TM17

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la entrada digital 0 ... 15 del Terminal Module 17 (TM17).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 0 (X520.2)	Con	Des	-
01	DI/DO 1 (X520.3)	Con	Des	-
02	DI/DO 2 (X520.5)	Con	Des	-
03	DI/DO 3 (X520.6)	Con	Des	-
04	DI/DO 4 (X520.8)	Con	Des	-
05	DI/DO 5 (X520.9)	Con	Des	-
06	DI/DO 6 (X521.2)	Con	Des	-
07	DI/DO 7 (X521.3)	Con	Des	-
08	DI/DO 8 (X521.8)	Con	Des	-
09	DI/DO 9 (X521.9)	Con	Des	-
10	DI/DO 10 (X522.2)	Con	Des	-
11	DI/DO 11 (X522.3)	Con	Des	-
12	DI/DO 12 (X522.5)	Con	Des	-
13	DI/DO 13 (X522.6)	Con	Des	-
14	DI/DO 14 (X522.8)	Con	Des	-
15	DI/DO 15 (X522.9)	Con	Des	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

r4305 TM15 Estado Entrada digital 16 ... 23 / TM15 Est. DI 16-23

TM15

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la entrada digital 16 ... 23 del Terminal Module 15 (TM15).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI/DO 16 (X522.2)	Con	Des	-
01	DI/DO 17 (X522.3)	Con	Des	-
02	DI/DO 18 (X522.4)	Con	Des	-
03	DI/DO 19 (X522.5)	Con	Des	-
04	DI/DO 20 (X522.6)	Con	Des	-
05	DI/DO 21 (X522.7)	Con	Des	-
06	DI/DO 22 (X522.8)	Con	Des	-
07	DI/DO 23 (X522.9)	Con	Des	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Entrada/salida digital bidireccional)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4311 TM15 Estado de flanco Entrada digital 0 ... 7 / TM15 EstFl DI 0-7

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el estado de flanco de la entrada digital 0 ... 7 del Terminal Module 15 (TM15).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 0: r4311.1 ... 0
DI 1: r4311.3 ... 2
DI 2: r4311.5 ... 4
DI 3: r4311.7 ... 6
DI 4: r4311.9 ... 8
DI 5: r4311.11 ... 10
DI 6: r4311.13 ... 12
DI 7: r4311.15 ... 14
Posibles estados de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 -->1er flanco detectado
Bit x, y = 1, 0 -->2º flanco detectado
Bit x, y = 1, 1 --> ambos flancos detectados

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

r4311 TM17 Estado de flanco Entrada digital 0 ... 7 / TM17 EstFl DI 0-7

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el estado de flanco de la entrada digital 0 ... 7 del Terminal Module 17 (TM17).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 0: r4311.1 ... 0
DI 1: r4311.3 ... 2
DI 2: r4311.5 ... 4
DI 3: r4311.7 ... 6
DI 4: r4311.9 ... 8
DI 5: r4311.11 ... 10
DI 6: r4311.13 ... 12
DI 7: r4311.15 ... 14
Posibles estados de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 -->1er flanco detectado
Bit x, y = 1, 0 -->2º flanco detectado
Bit x, y = 1, 1 --> ambos flancos detectados

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4312 TM15 Estado de flanco Entrada digital 8 ... 15 / TM15 EstFl DI 8-15

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el estado de flanco de la entrada digital 8 ... 15 del Terminal Module 15 (TM15).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 8: r4312.1 ... 0
DI 9: r4312.3 ... 2
DI 10: r4312.5 ... 4
DI 11: r4312.7 ... 6
DI 12: r4312.9 ... 8
DI 13: r4312.11 ... 10
DI 14: r4312.13 ... 12
DI 15: r4312.15 ... 14
Posibles estados de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 -->1er flanco detectado
Bit x, y = 1, 0 -->2º flanco detectado
Bit x, y = 1, 1 --> ambos flancos detectados

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

r4312 TM17 Estado de flanco Entrada digital 8 ... 15 / TM17 EstFl DI 8-15

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el estado de flanco de la entrada digital 8 ... 15 del Terminal Module 17 (TM17).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 8: r4312.1 ... 0
DI 9: r4312.3 ... 2
DI 10: r4312.5 ... 4
DI 11: r4312.7 ... 6
DI 12: r4312.9 ... 8
DI 13: r4312.11 ... 10
DI 14: r4312.13 ... 12
DI 15: r4312.15 ... 14
Posibles estados de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 -->1er flanco detectado
Bit x, y = 1, 0 -->2º flanco detectado
Bit x, y = 1, 1 --> ambos flancos detectados

Nota:
DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4313 TM15 Estado de flanco Entrada digital 16 ... 23 / TM15 EstFl DI16-23

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de flanco de la entrada digital 16 ... 23 del Terminal Module 15 (TM15).
Correspondencia entre entradas digitales y bits.
DI 16: r4313.1 ... 0
DI 17: r4313.3 ... 2
DI 18: r4313.5 ... 4
DI 19: r4313.7 ... 6
DI 20: r4313.9 ... 8
DI 21: r4313.11 ... 10
DI 22: r4313.13 ... 12
DI 23: r4313.15 ... 14
Posibles estados de flanco:
Bit x, y = 0, 0 --> ninguna detección de flancos
Bit x, y = 0, 1 -->1er flanco detectado
Bit x, y = 1, 0 -->2º flanco detectado
Bit x, y = 1, 1 --> ambos flancos detectados

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4350 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 0 / TM15 t fl DI 0

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 0 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4350 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 0 / TM17 t fl DI 0

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 0 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4351 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 1 / TM15 t fl DI 1

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 1 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4351 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 1 / TM17 t fl DI 1

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 1 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4352 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 2 / TM15 t fl DI 2

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 2 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4352 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 2 / TM17 t fl DI 2

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 2 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4353 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 3 / TM15 t fl DI 3

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 3 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4353 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 3 / TM17 t fl DI 3

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 3 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4354 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 4 / TM15 t fl DI 4

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 4 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4354 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 4 / TM17 t fl DI 4

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 4 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4355 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 5 / TM15 t fl DI 5

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 5 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4355 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 5 / TM17 t fl DI 5

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 5 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4356 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 6 / TM15 t fl DI 6

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 6 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4356 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 6 / TM17 t fl DI 6

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 6 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4357 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 7 / TM15 t fl DI 7

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 7 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4357 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 7 / TM17 t fl DI 7

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 7 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4358 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 8 / TM15 t fl DI 8

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 8 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4358 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 8 / TM17 t fl DI 8

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 8 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4359 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 9 / TM15 t fl DI 9

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 9 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4359 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 9 / TM17 t fl DI 9

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 9 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4360 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 10 / TM15 t fl DI 10

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 10 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4360 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 10 / TM17 t fl DI 10

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 10 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4361 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 11 / TM15 t fl DI 11

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 11 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4361 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 11 / TM17 t fl DI 11

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 11 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4362 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 12 / TM15 t fl DI 12

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 12 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4362 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 12 / TM17 t fl DI 12

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 12 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4363 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 13 / TM15 t fl DI 13

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 13 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4363 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 13 / TM17 t fl DI 13

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 13 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4364 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 14 / TM15 t fl DI 14

TM15

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 14 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4364 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 14 / TM17 t fl DI 14

TM17

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 14 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4365 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 15 / TM15 t fl DI 15

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 15 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4365 TM17 Tiempos de flanco Entrada digital 15 / TM17 t fl DI 15

TM17	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 15 del Terminal Module 17 (TM17).
Los dos tiempos se especifican como valores de 16 bits y una resolución de 0.25 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4366 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 16 / TM15 t fl DI 16

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 16 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4367 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 17 / TM15 t fl DI 17

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 17 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4368 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 18 / TM15 t fl DI 18

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 18 del Terminal Module 15 (TM15). Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4369 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 19 / TM15 t fl DI 19

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 19 del Terminal Module 15 (TM15). Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4370 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 20 / TM15 t fl DI 20

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 20 del Terminal Module 15 (TM15). Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4371 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 21 / TM15 t fl DI 21

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 21 del Terminal Module 15 (TM15). Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4372 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 22 / TM15 t fl DI 22

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 22 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

r4373 TM15 Tiempos de flanco Entrada digital 23 / TM15 t fl DI 23

TM15	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo al reconocer el 1er y 2º flanco en la entrada digital 23 del Terminal Module 15 (TM15).
Los dos tiempos se especifican como valores de 8 bits y una resolución de 64 µs.

Nota: DI: Digital Input (Entrada digital)

p4400 TM41 Emulación de encóder Modo de operación / Emul_enc Modo

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajusta el modo para la emulación de encóder incremental.

Valor:
0: SIMOTION
1: SINAMICS

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras el próximo arranque.
Rel. al valor = 0:
Emulación de encóder incremental mediante consigna de velocidad (p1155).
Rel. al valor = 1:
Emulación de encóder incremental mediante consigna de posición del encóder (p4420).

p4401 TM41 Emulación de encóder Modo / Emul_enc Modo

TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
	Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0011 bin

Descripción: Ajusta el modo para la emulación de encóder incremental.
Con este parámetro puede configurarse la salida de señalización de marca cero por X520.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilitar marca cero	Sí	No	9674
01	Marcas cero síncronas en origen de encóders absolutos	Sí	No	9674

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: En el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1) de TM41 es aplicable:

Al conectar la marca cero de TM41 se lanza una nueva búsqueda de marca cero. La marca cero se emite en TM41 tan pronto como se haya sincronizado con la del encóder interconectado a la entrada de conector p4420.

Con p4401.1 = 1 es aplicable:

El impulso cero se señaliza por X520 si el encóder absoluto en su posición absoluta sobrepasa la posición cero de la posición absoluta (módulo convertido).

Con p4401.1 = 0 es aplicable:

El impulso cero se señaliza por X520 de forma compatible con las versiones de firmware anteriores. El impulso cero se emite exactamente si el TM41 (módulo convertido) sobrepasa la posición que tenía tras la conexión de la alimentación de 24 V.

r4402.0...2 CO/BO: TM41 Emulación de encóder Estado / Emul_enc Estado

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la emulación de encóder incremental en el Terminal Module 41 (TM41).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Marca cero habilitada	Sí	No	-
01	Habilitar pistas A/B	Sí	No	-
02	Interfaz de emulación de encóder habilitada	Sí	No	-

r4403 TM41 Emulación de encóder Modo de operación activo / Emul_enc Modo act

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el modo de operación actual del Terminal Module 41 (TM41).

Dependencia: Ver también: p4400

p4404 TM41 Emulación de encóder Opciones regulador / Emul_enc Opc reg

TM41

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0001 bin

Descripción: Ajusta la opción del regulador para la emulación del encóder incremental en el Terminal Module 41 (TM41).

p4404.0 = 1:

Regulación con retardo mínimo (control anticipativo activo) para posición síncrona y emulación de marca cero síncrona.

p4404.1 = 1:

En encóders TTL el comportamiento del regulador mejora a velocidades lentas.

p4404.0 = p4404.1 = 0

Regulación con error de seguimiento fijo en el tiempo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Control anticipativo	Activo	Inactivo	-
01	Control anticipativo con adaptación para encóder TTL	Activo	Inactivo	-

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto en el modo de operación "SINAMICS" (p4400 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4408 TM41 Emulación de encóder Número de impulsos Fuente de señal / TM41 Enc Nº imp

TM41

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16384	0

Descripción: Estos parámetros y p4418 definen el formato del valor real de posición del encóder original (parámetro CI p4420 Emulación de encóder incremental Consigna de posición), es decir, la entrada del TM41.

Peligro: En el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1) es aplicable:

El número de impulsos por vuelta del encóder de la entrada del TM41 (p4408) siempre debe coincidir exactamente con el número de impulsos por vuelta del encóder interconectado a la entrada de conector p4420. Si no se tiene en cuenta esta condición, la marca cero del TM41 no es síncrona a la del encóder interconectado.

p4418 TM41 Emulación de encóder Resolución fina Fuente de señal / TM41 Res fina F_s

TM41

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	18	11

Descripción: Estos parámetros y p4408 definen el formato del valor real de posición del encóder original (parámetro CI p4420 Emulación de encóder incremental Consigna de posición), es decir, la entrada del TM41.

Peligro: En el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1) es aplicable:

La resolución fina de la entrada del TM41 (p4418) debe ser siempre exactamente idéntica a la resolución fina del encóder interconectado a la entrada de conector p4420. Si no se tiene en cuenta esta condición, la marca cero del TM41 no es síncrona a la del encóder interconectado. Además, la velocidad de la emulación de encóder se desvía en este caso de la del primer encóder.

r4419 TM41 Emulación de encóder Diagnóstico Consigna de posición / TM41 Diag Cons pos

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Este parámetro indica la consigna de posición después de incluirse la relación de transmisión/reducción.

El formato de este parámetro está determinado por los parámetros TM41 p0408/p0418.

p4420 CI: TM41 Emulación de encóder Consigna de posición / Emul_enc s_cons

TM41

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9676
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna de posición con el fin de emular el encóder incremental.

Recomend.: Preferentemente conviene ajustar la interconexión BICO siguiente:

CI: p4420 = r0479

Dependencia: Ver también: p4400, r4403

Atención: Las condiciones marginales para la emulación del encóder incremental figuran en la siguiente bibliografía:

Manual de funciones, funciones de accionamiento de SINAMICS S120

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SIMOTION (p4400 = 0).
Requisitos para la fuente de señal:
Para la emulación de un encóder incremental se precisa un encóder que entregue exactamente una marca cero por vuelta.
Preferentemente deberá ajustarse la interconexión BICO siguiente: CI: p4420 = r0479.
Un valor real de encóder (r0479) sólo puede interconectarse una vez con un TM41.
Una vez realizada la sincronización automática interna la marca cero del encóder incremental se saca por la interfaz de encóder.
Si un encóder absoluto se interconecta con el TM41, el comportamiento de la marca cero depende de p4401.

p4421 TM41 Emulación de encóder Compensación de tiempo muerto / Emul_enc t_mue

TM41

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9676
Grupo Parám.: Valores de consigna	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-10.00	10.00	0.00

Descripción: Ajusta la compensación de tiempo muerto para la emulación de encóder incremental.
Este factor determina el multiplicador por el que se corre, en función de la velocidad, la consigna de posición del encóder del emulador de encóder incremental.

Dependencia: Con p4421 = 0 está desactivada la compensación de tiempo muerto para la consigna de posición.
Para p4421 <> 0 la compensación de tiempo muerto se tiene en cuenta como sigue:
Consigna nueva = consigna vía CI: p4420 + delta s * p4421
delta s: cambio de posición por tiempo de muestreo (4099[3]), filtrado internamente
Ver también: p4400

Nota: Este parámetro no tiene efecto en el modo de operación SIMOTION (p4400 = 0).

p4422 TM41 Emulación de encóder Consigna posición Inversión / Em_enc s_cons Inv

TM41

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta la inversión de la consigna de posición en el Terminal Module 41 (TM41).
0 -> La consigna de posición (CI: p4420) se evalúa normalmente.
1 -> La consigna de posición (CI: p4420) se evalúa invertida.

Dependencia: Ver también: p4420

p4423 TM41 Emulación de encóder Adaptación de parada / Enc Adapt parada

TM41

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2000	4

Descripción: Ajusta la adaptación de parada en el Terminal Module 41 (TM41).
Con p4423 se indica el número de ciclos (un ciclo equivale a p4099[3]) utilizado para la detección de parada del encóder. Transcurrido este tiempo se corrige un eventual error de regulación si la adaptación está activa.
Valor de parámetro = 0: adaptación inactiva
Valor de parámetro > 0: adaptación activa

Dependencia: Ver también: r4403, p4404, p4420

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Peligro: La opción p4404.1 = 1 sólo es válida si se utiliza TM41 DAC.

Si no se puede excluir la posibilidad de que un TM41 DAC (nuevo) sea sustituido por un TM41 SAC (antiguo), entonces esta opción no debería ajustarse.

TM41 SAC: Referencia = 6SL3055-0AA00-3PA0

TM41 DAC: Referencia = 6SL3055-0AA00-3PA1

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto en el modo de operación SINAMICS (p4400 = 1).

Para garantizar un funcionamiento óptimo, el valor del parámetro debe ser al menos 4.

Este parámetro sólo tiene importancia en los siguientes casos:

- Hay un encóder TTL.
- La opción del regulador "Control anticipativo con adaptación para encóder TTL" está activada (p4404.1 = 1).

p4426 TM41 Emulación de encóder Impulsos para marca cero / Emul_enc imp MC

TM41

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	8192	0

Descripción: Ajusta el número de impulsos para emitir la marca cero para emular un encóder incremental.

Ejemplo:

p0408 = 2048 (impulsos de encóder)

p4426 = 512 (impulsos para marca de cero)

--> Sentido positivo: La marca de cero se emite tras 512 impulsos.

--> Sentido negativo: La marca de cero se emite tras 1536 impulsos.

Dependencia: Ver también: p0408

Nota: El valor de impulsos para la marca cero (p4426) debe ser menor que el número de impulsos del encóder (p0408).

Con p4400 = 1 este parámetro carece de efecto.

r4427 TM41 Emulación de encóder Posición de marca cero / TM41 Pos MC

TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9674, 9676
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Este parámetro representa la posición de la siguiente marca cero en el sentido de desplazamiento positivo.

Se utiliza el mismo formato de visualización (definido mediante p0408 y p0418) que para el valor real de posición Xist1.

p4600[0...n] Sensor de temperatura en motor 1 Tipo de sensor / Temp_sens 1 Tipo

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	32	0

Descripción: Ajusta el tipo del primer sensor para vigilar la temperatura en el motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Ningún sensor
10: PTC Fallo
11: PTC Alarma
12: PTC Alarma y temporización
20: KTY84
30: NC bimetal Fallo
31: NC bimetal Alarma
32: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0458, p0600, p0601

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto con p0601 = 10.
Termistor PTC: Resistencia de respuesta = 1650 ohmios
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120

p4601[0...n] Sensor de temperatura en motor 2 Tipo de sensor / Temp_sens 2 Tipo

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	32	0

Descripción: Ajusta el tipo del segundo sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:
0: Ningún sensor
10: PTC Fallo
11: PTC Alarma
12: PTC Alarma y temporización
20: KTY84
30: NC bimetal Fallo
31: NC bimetal Alarma
32: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0458, p0600, p0601

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto con p0601 = 10.
Bornes de conexión para KTY84: X200.1, X200.2
Termistor PTC: Resistencia de respuesta = 1650 ohmios
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120

p4602[0...n] Sensor de temperatura en motor 3 Tipo de sensor / Temp_sens 3 Tipo

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 8016
Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	32	0

Descripción: Ajusta el tipo del tercer sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:
0: Ningún sensor
10: PTC Fallo
11: PTC Alarma
12: PTC Alarma y temporización
20: KTY84
30: NC bimetal Fallo
31: NC bimetal Alarma
32: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0458, p0600, p0601

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto con p0601 = 10.
Bornes de conexión para PTC triple o bimetal: X200.3, X200.4
Termistor PTC: Resistencia de respuesta = 1650 ohmios
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120

p4603[0...n] Sensor de temperatura en motor 4 Tipo de sensor / Temp_sens 4 Tipo

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	32	0

Descripción: Ajusta el tipo del cuarto sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:
0: Ningún sensor
10: PTC Fallo
11: PTC Alarma
12: PTC Alarma y temporización
20: KTY84
30: NC bimetal Fallo
31: NC bimetal Alarma
32: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0458, p0600, p0601

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto con p0601 = 10.
Bornes de conexión para PTC triple: X200.5, X200.6
Termistor PTC: Resistencia de respuesta = 1650 ohmios
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120

p4610[0...n] Sensor de temperatura en motor 1 Tipo de sensor MDS / SensTemp 1 Tip MDS

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	32	10

Descripción: Ajusta el tipo del primer sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:
0: Ningún sensor
10: PTC Fallo
11: PTC Alarma
12: PTC Alarma y temporización
20: KTY84
30: NC bimetal Fallo
31: NC bimetal Alarma
32: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0458, p0600, p0601

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto con p0601 = 11.
Termistor PTC: Resistencia de respuesta = 1650 ohmios
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4611[0...n] Sensor de temperatura en motor 2 Tipo de sensor MDS / SensTemp 2 Tip MDS

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	32	10

Descripción: Ajusta el tipo del segundo sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:
0: Ningún sensor
10: PTC Fallo
11: PTC Alarma
12: PTC Alarma y temporización
20: KTY84
30: NC bimetal Fallo
31: NC bimetal Alarma
32: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0458, p0600, p0601

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto con p0601 = 11.
Termistor PTC: Resistencia de respuesta = 1650 ohmios
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120

p4612[0...n] Sensor de temperatura en motor 3 Tipo de sensor MDS / SensTemp 3 Tip MDS

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	32	10

Descripción: Ajusta el tipo del tercer sensor para vigilar la temperatura en el motor.

Valor:
0: Ningún sensor
10: PTC Fallo
11: PTC Alarma
12: PTC Alarma y temporización
20: KTY84
30: NC bimetal Fallo
31: NC bimetal Alarma
32: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0458, p0600, p0601

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto con p0601 = 11.
Termistor PTC: Resistencia de respuesta = 1650 ohmios
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120

p4613[0...n] Sensor de temperatura en motor 4 Tipo de sensor MDS / SensTemp 4 Tip MDS

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(3), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** MDS, p0130	**Esq. funcion.:** 8016
	Grupo Parám.: Motor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	32	10

Descripción: Ajusta el tipo del cuarto sensor para vigilar la temperatura en el motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Ningún sensor
10: PTC Fallo
11: PTC Alarma
12: PTC Alarma y temporización
20: KTY84
30: NC bimetal Fallo
31: NC bimetal Alarma
32: NC bimetal Alarma y temporización

Dependencia: Ver también: r0458, p0600, p0601

Nota: Este parámetro sólo tiene efecto con p0601 = 11.
Termistor PTC: Resistencia de respuesta = 1650 ohmios
En la siguiente bibliografía puede consultarse información sobre el uso de sensores de temperatura:
- Descripción de hardware del componente correspondiente
- Manual de puesta en servicio del SINAMICS S120

r4620[0...3] Temperatura del motor medida / Temp_mot medida

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura actual del motor medida a través del canal de temperatura 1 ... 4.

Índice:
[0] = Canal de temperatura 1
[1] = Canal de temperatura 2
[2] = Canal de temperatura 3
[3] = Canal de temperatura 4

Nota: Si un valor es diferente a -200,0 °C, es aplicable:
- Esta visualización de temperatura es válida.
- Hay un sensor KTY conectado.

Si un valor es igual a -200,0 °C, es aplicable:
- Esta visualización de temperatura no es válida (error por sensor de temperatura).
- Hay un sensor PTC o un NC bimetal conectado.
- La evaluación del sensor de temperatura está desactivada (p0600 = 0 o p0601 = 0).
- El canal del sensor está desactivado (p460x = 0 o p461x = 0).

r4640[0...95] Encóder Diagnóstico Máquina de estado / Enc Diag ME

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el diagnóstico de encóder para la interfaz PROFIdrive.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4650 Encóder Exceso de ganancia Número de componente / Enc Exc_G Núm

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	399	0

Descripción: Ajusta el número de componente (p0141) del encóder desde el que debe indicarse el exceso de ganancia (en r4651).

Dependencia: Ver también: r4651

r4651[0...3] Encóder Exceso de ganancia / Enc Exc_gananc

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza los excesos de ganancia del encóder seleccionado mediante p4650.

0 ... 25 %:

Se ha alcanzado el límite de ganancia. Se recomienda un servicio técnico.

26 ... 100 %:

El encóder funciona en el rango especificado.

Índice:
[0] = Incremental
[1] = Reservado
[2] = Pista absoluta
[3] = Conexión de código

Dependencia: Ver también: p4650

Nota: Valor = 999 significa

- El componente indicado en p4650 no está conectado.
- La indicación del exceso de ganancia no es compatible con el encóder.

p4660 Sensor Module Ancho de banda del filtro / SM An_b_filt

ENCODER

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.00 [kHz]	20000.00 [kHz]	0.00 [kHz]

Descripción: Ajusta el ancho de banda del filtro para Sensor Module SMx10 (resólver) y SMx20 (sen/cos).

El valor ajustado en el Sensor Module se indica en r4661.

Actualmente el hardware del Sensor Module sólo admite los siguientes valores:

- 0: se utiliza el preajuste del Sensor Module.
- 50 kHz
- 170 kHz
- 500 kHz
- Ilimitado: sólo tiene efecto el ancho de banda de los amplificadores operacionales.

Dependencia: Ver también: r4661

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4660[0...2] Sensor Module Ancho de banda del filtro / SM An_b_filt

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [kHz]	20000.00 [kHz]	0.00 [kHz]

Descripción: Ajusta el ancho de banda del filtro para Sensor Module SMx10 (resólver) y SMx20 (sen/cos).
El valor ajustado en el Sensor Module se indica en r4661.
Actualmente el hardware del Sensor Module sólo admite los siguientes valores:
- 0: se utiliza el preajuste del Sensor Module.
- 50 kHz
- 170 kHz
- 500 kHz
- Ilimitado: sólo tiene efecto el ancho de banda de los amplificadores operacionales.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: r4661

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

r4661 Sensor Module Ancho de banda del filtro Visualización / SM An_b_filt Vis

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

Descripción: Visualiza el ancho de banda efectivo del filtro para Sensor Module SMx10 (resólver) y SMx20 (sen/cos).
El ancho de banda del filtro se ajusta mediante p4660.

Dependencia: Ver también: p4660

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

r4661[0...2] Sensor Module Ancho de banda del filtro Visualización / SM An_b_filt Vis

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

Descripción: Visualiza el ancho de banda efectivo del filtro para Sensor Module SMx10 (resólver) y SMx20 (sen/cos).
El ancho de banda del filtro se ajusta mediante p4660.

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p4660

Nota: En caso de no existir encóder se visualiza el valor cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4662[0...n] Encóder Tipo de característica / Enc tip caract

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el tipo de característica.

En sensores no lineales se puede describir la relación entre la tensión de señal y la posición a través de un polinomio de tercer grado.

Valor:
0: Característica inactiva
1: Característica Polinomio de tercer grado

Dependencia: Ver también: p4663, p4664, p4665, p4666

Nota: Rel. al valor = 1:

Un polinomio de tercer grado se determina como se muestra a continuación:

F(x) = K3 * x^3 + K2 * x^2 + K1 * x + K0

Hay que determinar los coeficientes K0 ... K3 e introducirlos en p4663 ... p4666.

El área de sensor se reproduce en x = -0,5 ... +0,5.

p4663[0...n] Encóder Característica K0 / Enc Carac K0

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Ajusta el coeficiente K0 para el cálculo de la característica (p4662).

Dependencia: Ver también: p4662, p4664, p4665, p4666

p4664[0...n] Encóder Característica K1 / Enc Carac K1

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Ajusta el coeficiente K1 para el cálculo de la característica (p4662).

Dependencia: Ver también: p4662, p4663, p4665, p4666

p4665[0...n] Encóder Característica K2 / Enc Carac K2

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Ajusta el coeficiente K2 para el cálculo de la característica (p4662).

Dependencia: Ver también: p4662, p4663, p4664, p4666

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4666[0...n] Encóder Característica K3 / Enc Carac K3

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Ajusta el coeficiente K3 para el cálculo de la característica (p4662).

Dependencia: Ver también: p4662, p4663, p4664, p4665

p4670[0...n] Sensor analógico Configuración / Sens_ana Config

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la evaluación del sensor analógico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
06	Ajustar velocidad a 0	Sí	No	-
08	Valor pos Rango	Impulso 0.0/1.0	Impulso -0.5/+0.5	-
09	Avisos de fallo/alarma	Alarma	Fallo	-
10	Canal B activo	Sí	No	-
11	Canal A activo	Sí	No	-
13	Ángulo de conmutación constante	Sí	No	-

Atención: Rel. a bit 06:

Si está seteado el bit, la velocidad lineal real (r0061) se setea de forma fija a 0.

Rel. a bit 13:

Si está seteado el bit, el ángulo de conmutación se setea de forma fija al offset de ángulo de conmutación (p0431).

Nota: Rel. a bit 09:

Con bit = 0 se señaliza un fallo si el valor real no es válido para el canal correspondiente.

Con bit = 1 se señaliza una alarma si el valor real no es válido para el canal correspondiente.

Rel. a bits 10, 11:

Si los dos canales están activados, el valor real se forma a partir del promedio de ambos canales. Si falla un canal (valor real no válido), se excluye éste del promediado.

p4671[0...n] Sensor analógico Entrada / Sens_ana Entr

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajusta la conexión de entrada en el sensor analógico.

Valor:

0: Diferencial
1: Referido a masa A, B
2: Referido a masa A*, B*
3: Referido a masa A, B sensible

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: p4671 = 0:
Ambas señales de una pista se evalúan diferencialmente.
p4671 = 1:
Se evalúa sólo la señal no invertida de una pista.
p4671 = 2:
Se evalúa sólo la señal invertida de una pista.
p4671 = 3:
Se evalúa en alta resolución sólo la señal no invertida de una pista.

p4672[0...n] Sensor analógico Canal A Tensión con valor real cero / Sens_ana A U en 0

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -10.0000 [V]	**Máx.** 10.0000 [V]	**Ajuste de fábrica** 0.0000 [V]

Descripción: Ajusta la tensión con valor real cero del sensor analógico conectado.
Con esta tensión el canal A entrega el valor real cero.

p4673[0...n] Sensor analógico Canal A Tensión por periodo de encóder / Sens_ana A U/Per

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -10.0000 [V]	**Máx.** 10.0000 [V]	**Ajuste de fábrica** 6.0000 [V]

Descripción: Ajusta el rango de tensión de salida que aparecerá en el sensor analógico conectado.
El rango de tensión se determina mediante los siguientes parámetros:
- p4672 (tensión con valor real 0)
- p4673 (tensión por periodo de encóder)

Nota: El valor real mínimo representable resulta de lo que sigue: p4672 - p4673/2
El valor real máximo representable resulta de lo que sigue: p4672 + p4673/2

p4674[0...n] Sensor analógico Canal B Tensión con valor real cero / Sens_ana B U en 0

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -10.0000 [V]	**Máx.** 10.0000 [V]	**Ajuste de fábrica** 0.0000 [V]

Descripción: Ajusta la tensión con valor real cero del sensor analógico conectado.
Con esta tensión el canal B entrega el valor real cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4675[0...n] Sensor analógico Canal B Tensión por periodo de encóder / Sens_ana B U/Per

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-10.0000 [V]	10.0000 [V]	6.0000 [V]

Descripción: Ajusta el rango de tensión de salida que aparecerá en el sensor analógico conectado.
El rango de tensión se determina mediante los siguientes parámetros:
- p4674 (tensión con valor real 0)
- p4675 (tensión por periodo de encóder)

Nota: El valor real mínimo representable resulta de lo que sigue: p4674 - p4675/2
El valor real máximo representable resulta de lo que sigue: p4674 + p4675/2

p4676[0...n] Sensor analógico Límite de rango Umbral / Ana_sens Lím Umb

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral para la vigilancia de límites del valor real en el sensor analógico.
Si se rebasa el umbral por el valor real de un canal, se señaliza un fallo o una alarma correspondiente (p4670.9).

Dependencia: Ver también: p4673, p4675

p4677[0...n] Sensor analógico LVDT Configuración / Sens_ana LVDT Conf

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración del modo LVDT en el sensor analógico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	LVDT con	Sí	No	-
01	Pista B Excitación	Sí	No	-
02	Valor fijo Amplitud	Sí	No	-
03	Valor fijo Amplitud y fase	Sí	No	-

p4678[0...n] Sensor analógico LVDT Relación de transmisión / Sens_ana LVDT Rel

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	200.00 [%]	50.00 [%]

Descripción: Ajusta la relación de transmisión para el sensor LVDT.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4679[0...n] Sensor analógico LVDT Fase / Sens_ana LVDT fase

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-360.00 [°]	360.00 [°]	0.00 [°]

Descripción: Ajusta la fase para el sensor LVDT.

p4680[0...n] Vigilancia de marcas cero Tolerancia admisible / Vig MC Tol perm

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1000	4

Descripción: Ajusta la tolerancia permitida en impulsos de encóder para la distancia entre marcas cero en la vigilancia de marcas cero.

Desactiva la aparición del fallo F3x100.

Dependencia: Ver también: p0430

Ver también: F31100

Nota: El parámetro se activa mediante p0430.21 = 1 (tolerancia de marca cero).

p4681[0...n] Vigilancia de marcas cero Banda de tolerancia Límite 1 positivo / MC Tol Lím 1 pos

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1000	2

Descripción: Ajusta la banda de tolerancia positiva en impulsos de encóder para el límite 1 en la vigilancia de marcas cero.

Si la desviación es menor que este límite, se efectúa una corrección del número de impulsos. De lo contrario se activa el fallo F3x131.

Si el fallo F3x131 se reparametriza a Alarma (A) o Sin notificar (N), los impulsos de encóder no corregidos se importan en el acumulador (p4688). El acumulador puede desactivarse mediante p0437.7.

Dependencia: Ver también: p0437, p4688

Ver también: F31131

Nota: Esta vigilancia se activa mediante p0437.2 = 1 (corrección posición real).

El límite positivo describe impulsos añadidos por CEM.

p4682[0...n] Vigilancia de marcas cero Banda de tolerancia Límite 1 negativo / MC Tol Lím 1 neg

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1001	0	-1001

Descripción: Ajusta la banda de tolerancia negativa en impulsos de encóder para el límite 1 en la vigilancia de marcas cero.

Si la desviación es menor que este límite, se efectúa una corrección del número de impulsos. De lo contrario se activa el fallo F3x131.

Si el fallo F3x131 se reparametriza a Alarma (A) o Sin notificar (N), los impulsos de encóder no corregidos se importan en el acumulador (p4688). El acumulador puede desactivarse mediante p0437.7.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0437, p4681, p4688
Ver también: F31131

Nota: Esta vigilancia se activa mediante p0437.2 = 1 (corrección posición real).
Con el valor ajustado = -1001 el valor de p4681 se niega.
El límite negativo describe los impulsos perdidos debido a disco de vidrio ensuciado en el encóder.

p4683[0...n] Vigilancia de marcas cero Banda de tolerancia Umbral alarma pos. / MC Tol Umb_A pos

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	100000	0

Descripción: Ajusta la banda de tolerancia positiva en impulsos de encóder para el límite 2 en la vigilancia de marcas cero.
Si la desviación de las marcas cero es mayor que la tolerancia ajustada en p4681 y p4682 y el fallo F3x131 está reparametrizado a Alarma (A) o a Sin notificar (N), el acumulador p4688 se compara con este parámetro y, dado el caso, la alarma A3x422 se emite durante 5 segundos.

Dependencia: Ver también: p0437, p4681, p4682, p4688
Ver también: F31131, A31422

Nota: La vigilancia de marcas cero se activa mediante p0437.2 = 1 (corrección posición real).

p4684[0...n] Vigilancia de marcas cero Banda de tolerancia Umbral alarma neg. / MC Tol Umb_A neg

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-100001	0	-100001

Descripción: Ajusta la banda de tolerancia negativa en impulsos de encóder para el límite 2 en la vigilancia de marcas cero.
Si la desviación de las marcas cero es mayor que la tolerancia ajustada en p4681 y p4682 y el fallo F3x131 está reparametrizado a Alarma (A) o a Sin notificar (N), el acumulador p4688 se compara con este parámetro y, dado el caso, la alarma A3x422 se emite durante 5 segundos.

Dependencia: Ver también: p0437, p4683, p4688
Ver también: F31131, A31422

Nota: La vigilancia de marcas cero se activa mediante p0437.2 = 1 (corrección posición real).
Con el valor ajustado = -100001 el valor de p4683 se niega.

p4685[0...n] Velocidad real Promediado / n_real Promed

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	20	0

Descripción: Ajusta la cantidad de ciclos del regulador de intensidad para el promediado de la velocidad real.

Nota: Valor = 0, 1: no se realiza ningún promediado.
Los valores mayores también significan tiempos muertos mayores en la velocidad real.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4686[0...n] Marca cero Longitud mínima / MC Long mín

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: C2(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** EDS, p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	10	1

Descripción: Ajusta la longitud mínima para la marca cero.

Dependencia: Ver también: p0425, p0437

Nota: La longitud mínima de la marca cero debe ajustarse en un valor inferior a p0425.
El parámetro se activa mediante p0437.1 = 1 (detección de flanco de marca cero).

p4688 CO: Vigilancia de marcas cero Impulsos diferenciales Cantidad / MC Impuls dif Cant

ENCODER

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2147483648	2147483647	0

Descripción: Visualiza la cantidad de impulsos diferenciales acumulados en la vigilancia de marcas cero.
Si el fallo F3x131 está reparametrizado a Alarma (A) o Sin notificar (N), los impulsos de encóder no corregidos se importan en el acumulador (p4688).

Dependencia: Ver también: p4681, p4682, p4683, p4684

Nota: La lectura sólo puede resetearse a cero.

p4688[0...2] CO: Vigilancia de marcas cero Impulsos diferenciales Cantidad / MC Impuls dif Cant

SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-2147483648	2147483647	0

Descripción: Visualiza la cantidad de impulsos diferenciales acumulados en la vigilancia de marcas cero.
Si el fallo F3x131 está reparametrizado a Alarma (A) o Sin notificar (N), los impulsos de encóder no corregidos se importan en el acumulador (p4688).

Índice: [0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: p4681, p4682, p4683, p4684

Nota: La lectura sólo puede resetearse a cero.

r4689 CO: Encóder de señal rectangular Diagnóstico / Encóder rect Diagn

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado del encóder según PROFIdrive en el encóder de señal rectangular.

Dependencia: Ver también: A31422

Nota: Después de emitirse la alarma A3x422, este parámetro se ajusta durante 100 ms.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4689[0...2] CO: Encóder de señal rectangular Diagnóstico / Encóder rect Diagn

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Encoder	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el estado del encóder según PROFIdrive en el encóder de señal rectangular.

Índice:
[0] = Encóder 1
[1] = Encóder 2
[2] = Encóder 3

Dependencia: Ver también: A31422

Nota: Después de emitirse la alarma A3x422, este parámetro se ajusta durante 100 ms.

p4690 Sustitución de piezas SMI Número de componente / SMI Nº_comp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	399	0

Descripción: Ajusta los números de componente para el SMI/DQI para el que haya que salvar, borrar o copiar en memoria los datos del motor y/o del encóder.

Dependencia: Ver también: p4691, p4692, p4693

Nota: DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

p4691 Sustitución de piezas SMI Salvar/copiar datos / Salv/cop Dat SMI

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	39	0

Descripción: Ajuste para salvar/copiar/borrar los datos de motor o de encóder del componente indicado en p4690 (SMI/DQI).

Estos datos se pueden salvaguardar en la memoria no volátil. Esta operación se efectúa automáticamente al memorizar de forma no volátil (p0977 = 1 o "Copiar de RAM a ROM"). Si se sustituyen piezas, los datos salvados se pueden volver a copiar en memoria.

Procedimiento:

p4690 = Ajustar número de componente.

p4691 = 1, 2, 30: Ajustar la operación deseada (salvar/copiar/borrar).

p4691 = 9, 10, 36: Respuesta una vez que la operación ha finalizado correctamente.

p4691 = 11... 22, 37, 38: Valores erróneos si la operación no se ha podido ejecutar correctamente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:

0: Inactivo
1: Salvar datos SMI
2: Copiar datos SMI
9: Datos SMI copiados y POWER ON de componente requerido
10: Salvaguarda de datos SMI ejecutada
11: Salvaguarda datos SMI de componente seleccionado no encontrada
12: Componente seleccionado no existente o no conectado
13: Espacio libre insuficiente para la salvaguarda
14: Formato de datos salvados incompatible
15: Error de transmisión al copiar los datos
16: Error de transmisión al salvar los datos
17: Salvaguarda de datos no compatible con encóder/motor parametr.
18: Directorio de salvaguarda de datos no permitido
19: El componente ya contiene datos
20: El componente no contiene datos
21: El componente no es un SMI o DQI
22: No es posible copiar datos SMI para componente.
30: Borrar datos SMI
35: Confirmación de borrado de datos SMI requerida
36: Datos SMI borrados y POWER ON de componente requerido
37: Nivel de acceso insuficiente para el borrado
38: Borrado de datos SMI no permitido para componente
39: No es posible borrar datos SMI para componente

Dependencia: Ver también: p4690, p4692, p4693

Atención: Una vez que los datos SMI/DQI se han borrado o copiado correctamente, es necesario un POWER ON del componente.

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated

Remedio si se presenta el valor de fallo = 11:

- Memorizar los datos para el SMI original existente en la tarjeta de memoria.
- Utilizar SMI con la versión de hardware adecuada.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 12:

- Ajustar el número de componente correcto o conectar el componente.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 13:

- Utilizar una tarjeta de memoria con más capacidad.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 14:

- Memorizar en la tarjeta de memoria una salvaguarda de datos correspondiente al tipo del SMI.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 15:

- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ para el componente.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 16:

- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ para el componente.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 17:

- Memorizar los datos para el SMI original existente en la tarjeta de memoria.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 18:

- Ajustar el parámetro p4693 al valor adecuado.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 19:

- Ejecutar un borrado de SMI o utilizar un SMI no cargado.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 20:

- Utilizar un SMI cargado.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 21:

- Ajustar el número de componente correcto (p4690).

Nota sobre el valor erróneo = 22:

- No es posible copiar datos para componente.

Remedio si se presenta el valor de fallo = 35:

- Volver a ajustar el parámetro p4691 a 30.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Remedio si se presenta el valor de fallo = 37:
- Ajustar el valor de acceso a Experto o superior.
Remedio si se presenta el valor de fallo = 38:
- Conectar SMI/DQI como componente adicional en la topología real (número de componente >= 200).
- Ajustar el número de componente de la topología real (p4690 >= 200).
- Ajustar el número de componente correcto (p4690 >= 200).
Nota sobre el valor erróneo = 39:
- SMI ya borrado o demasiado antiguo. Imposible borrarlo.

p4692 Sustitución de piezas SMI Salvar datos de todos los SMI / Salvar datos SMI

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	29	0

Descripción: Ajuste para la salvaguarda de datos de todos los SMI y DQI existentes en la topología teórica.

Valor:
0: Inactivo
1: Salvar datos de todos los SMI y DQI
10: Salvar todos los datos correcto
13: Espacio libre insuficiente para la salvaguarda
16: Error de transmisión al salvar los datos
20: El componente no contiene datos
29: No se han salvado todos los componentes de la topología teórica

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
p4692 = 10: Automático tras la correcta conclusión de la operación de salvaguarda.
p4692 = 13, 16, 20, 29: Valores erróneos si la operación no se ha podido ejecutar correctamente.
Si se interrumpe la salvaguarda (p. ej. por fallo de la tensión de alimentación), se debe repetir el proceso.
Remedio si se presenta el valor de fallo = 13:
- Utilizar una tarjeta de memoria con más capacidad.
Remedio si se presenta el valor de fallo = 16:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ.
Remedio si se presenta el valor de fallo = 20:
- Utilizar un SMI cargado.
Remedio si se presenta el valor de fallo = 29:
- Comprobar y corregir topología teórica y real relativa a SMI.
- Repetir la operación de salvaguarda.

p4693[0...1] Sustitución de piezas SMI Salvaguarda de datos Directorio / SMI Salv_dat Dir

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	399	0

Descripción: Ajusta el directorio para copiar y salvar los datos.
Ejemplo:
El SMI tiene el número de componente 5 y los datos SMI (datos del motor o del encóder) deben guardarse en el subdirectorio C205.
--> p4690 = 5, p4693[0] = 205, p4691 = 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Subdirectorio Selección
[1] = Reservado

Dependencia: Ver también: p4691, r4694

Atención: En p4693[0] diferente a 0 y p4693[0] diferente a p4690 se aplica:
- Sólo se permite un número >= 200 como selección para el subdirectorio al salvar.
- Una selección para el subdirectorio al copiar sólo se permite para un SMI/DQI con un número de componente >= 200 (número provisional de componente) (p4690 >= 200).

Nota: DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Rel. a índice 0:
Con este índice se selecciona el subdirectorio para salvar y copiar los datos. En r4694 se visualiza la referencia del motor (MLFB) de la salvaguarda de datos correspondiente.
Con p4693[0] = 0 se aplica:
El directorio se obtiene del ajuste de p4690.

r4694[0...19] Sustitución piezas SMI Salvaguarda datos Referencia del motor / SMI Salv_dat MLFB

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la referencia del motor (MLFB) de la salvaguarda de datos seleccionada mediante p4693.

Dependencia: Ver también: p4691, p4692

Precaución: Si hay varios juegos de datos en el subdirectorio seleccionado, entonces se visualiza en r4694[0...19] = "More Datasets".
Si en el subdirectorio seleccionado no hay datos SMI (datos del motor o del encóder) o este no existe, entonces es aplicable:
- Visualiza el número del siguiente subdirectorio encontrado.
- No se comprueba si existen datos SMI válidos en ese directorio.
- Si no se encuentra otro subdirectorio, entonces en r4694[0...19] no se visualiza nada.

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

p4700[0...1] Trace Mando / Trace Mando

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajuste para controlar la función Trace.

Valor:
0: Parar Trace
1: Arrancar Trace

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4701 Función de medida Mando / Fmed Mando

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	3	0

Descripción: Ajuste para controlar la función de medida.

Valor:
0: Parar función de medida
1: Iniciar función de medida
2: Función de medida Comprobar parametrización
3: Iniciar función de medida sin habilitaciones

r4705[0...1] Trace Estado / Trace Estado

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	4	-

Descripción: Visualiza el estado actual de Trace.

Valor:
0: Trace inactivo
1: Trace registra premuestras
2: Trace espera evento disparo
3: Trace registra
4: Registro acabado

Índice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4706 Función de medida Estado / Fmed Estado

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	5	-

Descripción: Visualiza el estado actual de la función de medida.

Valor:
0: Func. medid. inact.
1: Función de medida Parametrización comprobada
2: Función de medida espera t. transitorio
3: Func. de medida registra
4: Función de medida Registro finalizado con errores
5: Función de medida Registro finalizado con éxito

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4707 Función de medida Configuración / Fmed Config

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajusta la configuración de la función de medida.

Valor:
0: Estándar
1: Func medida libre

Nota: El parámetro no se puede modificar si la función de medida ya se ha iniciado (r4706 = 2, 3).
Con valor = 0:
Se utiliza el punto de inyección de señales del sistema para alimentar la señal del generador de funciones.
Con valor = 1:
No se utiliza ningún punto de inyección de señales del sistema.
Al utilizar la función de medida en el software de puesta en marcha STARTER es aplicable:
Una modificación del valor no es efectiva hasta que se ha cerrado y abierto la pantalla de función de medida.
Con valor = 0:
Se debe tomar el mando.
Existen dos señales fijas ajustadas y dos señales de libre elección para el registro.
Con valor = 1:
No es necesario tomar el mando.
Existen cuatro señales de libre elección para el registro.

r4708[0...1] Trace Espacio requerido en memoria / Trace Mem req.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria necesaria para la parametrización actual en bytes.

Índice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dependencia: Ver también: r4799

r4709[0...1] Trace Espacio requerido en memoria para funciones de medida / Trace Mem req.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el espacio en memoria, en bytes, necesario para la parametrización actual si la memoria Trace se usa para las funciones de medida.

Índice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r4799

p4710[0...1] Trace Condición de disparo / Trace Cond disparo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	7	2

Descripción: Ajusta la condición de disparo para Trace.

Valor:
1: Inicio de registro inmediato
2: Flanco positivo
3: Flanco negativo
4: Entrada en banda de histéresis
5: Salida de banda de histéresis
6: Disparo en máscara de bits
7: Inicio con generador de funciones

Índice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4711[0...5] Trace Señal de disparo / Trace señal_disp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selecciona la señal de disparo para Trace.

Índice:
[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO
[1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO
[2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema
[3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN
[4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema
[5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN

Dependencia: Sólo válido con p4710 distinto de 1.

Nota:
El registro de PIN sólo puede realizarse correctamente a través del software de puesta en marcha.
El índice 0(1) sólo puede escribirse para Índice 2(4) y 3(5) igual a cero y viceversa.
Rel. a índice 0 ... 1:
Aquí se introduce la señal de disparo para Trace 0 ó 1como parámetro en formato BICO.
En Trace con dirección física (p4789) se ajusta aquí el tipo de datos de la señal de disparo.
Rel. a índice 2 ... 3:
Aquí se introduce el PIN de disparo para Trace 0.
Índice 2 bit 31 ... 16: número del objeto de accionamiento (Drive Object, DO), bit 15 ... 0: número del esquema
Índice 3 bit 31 ... 16: número del bloque, bit 15 ... 0: número del PIN
Rel. a índice 4 ... 5:
Aquí se introduce el PIN de disparo para Trace 1.
Índice 4 bit 31 ... 16: número del objeto de accionamiento (Drive Object, DO), bit 15 ... 0: número del esquema
Índice 5 bit 31 ... 16: número del bloque, bit 15 ... 0: número del PIN

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4712[0...1] Trace Umbral de disparo / Trace umbr_disp.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -340.28235E36	**Máx.** 340.28235E36	**Ajuste de fábrica** 0.00

Descripción: Ajusta el umbral de disparo para Trace.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dependencia: Sólo válido con p4710 = 2, 3.

p4713[0...1] Trace Disparo banda de tolerancia Umbral / Trace Umbr disp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -340.28235E36	**Máx.** 340.28235E36	**Ajuste de fábrica** 0.00

Descripción: Ajusta el primer umbral de disparo por banda de tolerancia.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dependencia: Sólo válido con p4710 = 4, 5.

p4714[0...1] Trace Disparo banda de tolerancia Umbral / Trace Umbr disp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -340.28235E36	**Máx.** 340.28235E36	**Ajuste de fábrica** 0.00

Descripción: Ajusta el segundo umbral de disparo por banda de tolerancia.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dependencia: Sólo válido con p4710 = 4, 5.

p4715[0...1] Trace Disparo máscaras de bits Máscara de bits / Trace Másc disp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0	**Máx.** 4294967295	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la máscara de bits para el disparador por máscara de bits.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dependencia: Sólo válido con p4710 = 6.

p4716[0...1] Trace Disparo máscaras de bits Condición de disparo / Trace Cond disparo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	4294967295	0

Descripción: Ajusta la condición de disparo para el disparador por máscara de bits.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dependencia: Sólo válido con p4710 = 6.

p4717 Función de medida Promediados Número / Fmed Media Cant

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta la cantidad de promediados para la función de medida.

p4718 Función de medida Períodos transitorios Cantidad / Fmed Transtt Cant

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta la cantidad de periodos transitorios para la función de medida.

r4719[0...1] Trace Índice de disparo / Trace índic_disp.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el índice de disparo en la memoria de registro. En este punto se ha producido un evento de disparo.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dependencia: Sólo válido con p4705 = 4.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4720[0...1] Trace Ciclo de registro / Trace ciclo_reg

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0.000 [ms]	**Máx.** 60000.000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [ms]

Descripción: Ajusta el ciclo de registro para Trace.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4721[0...1] Trace Duración de registro / Trace durac._reg

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0.000 [ms]	**Máx.** 3600000.000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 1000.000 [ms]

Descripción: Ajusta la duración de registro para Trace.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4722[0...1] Trace Retardo de disparo / Trace ret_disp.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -3600000.000 [ms]	**Máx.** 3600000.000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de disparo para Trace.
Retardo disparo < 0:
Predisparo: Se registra desde el tiempo ajustado antes de aparecer el evento de disparo.
Retardo disparo > 0:
Postdisparo: El registro comienza retrasado en el tiempo ajustado después de aparecer el evento de disparo.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4723[0...1] Trace Ciclo de segmento de tiempo / Trace Cicl

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0.03125 [ms]	**Máx.** 4.00000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.12500 [ms]

Descripción: Ajusta el segmento de tiempo en el que se llama la Trace.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4724[0...1] Trace Promediado en dominio tiempo / Trace Promediado

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. 0000 bin	**Máx.** 0001 bin	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4725[0...1] Trace Tipo de datos registrado 1 / Trace Reg Tipo 1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4726[0...1] Trace Tipo de datos registrado 2 / Trace Reg Tipo 2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4727[0...1] Trace Tipo de datos registrado 3 / Trace Reg Tipo 3

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4728[0...1] Trace Tipo de datos registrado 4 / Trace Reg Tipo 4

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-
Índice:	[0] = Trace 0 [1] = Trace 1		

r4729[0...1] Trace Cantidad de valores registrados / Trace Cant valor.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-
Descripción:	Visualiza la cantidad de valores registrados para cada señal.		
Índice:	[0] = Trace 0 [1] = Trace 1		
Dependencia:	Sólo válido con p4705 = 4.		

p4730[0...5] Trace Señal a registrar 0 / Trace Reg Señ 0

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0
Descripción:	Selecciona la primera señal a registrar con Trace.		
Índice:	[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO [1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO [2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema [3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN [4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema [5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN		

p4731[0...5] Trace Señal a registrar 1 / Trace Reg Señ 1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0
Descripción:	Selecciona la segunda señal a registrar con Trace.		

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO
[1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO
[2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema
[3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN
[4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema
[5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN

p4732[0...5] Trace Señal a registrar 2 / Trace Reg Señ 2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Selecciona la tercera señal a registrar con Trace.

Índice:
[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO
[1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO
[2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema
[3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN
[4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema
[5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN

p4733[0...5] Trace Señal a registrar 3 / Trace Reg Señ 3

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Selecciona la cuarta señal a registrar con Trace.

Índice:
[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO
[1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO
[2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema
[3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN
[4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema
[5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN

p4734[0...5] Trace Señal a registrar 4 / Trace Reg Señ 4

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Selecciona la quinta señal a registrar para Trace.

Índice:
[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO
[1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO
[2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema
[3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN
[4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema
[5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4735[0...5] Trace Señal a registrar 5 / Trace Reg Señ 5

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selecciona la sexta señal a registrar para Trace.

Índice:
[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO
[1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO
[2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema
[3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN
[4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema
[5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN

p4736[0...5] Trace Señal a registrar 6 / Trace Reg Señ 6

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selecciona la séptima señal a registrar para Trace.

Índice:
[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO
[1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO
[2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema
[3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN
[4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema
[5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN

p4737[0...5] Trace Señal a registrar 7 / Trace Reg Señ 7

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selecciona la octava señal a registrar para Trace.

Índice:
[0] = Trace 0 Parámetros en formato BICO
[1] = Trace 1 Parámetros en formato BICO
[2] = Trace 0 PINx con Id de DO e Id de esquema
[3] = Trace 0 PINx con Id de bloque e Id de PIN
[4] = Trace 1 PINy con Id de DO e Id de esquema
[5] = Trace 1 PINy con Id de bloque e Id de PIN

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4740[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 0 Coma flotante / Trace 0 Reg Señ 0

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 0.

la memoria de registro está dividido en bancos de memoria cada uno de los cuales puede almacenar 16384 valores. Con p4795 se puede conmutar entre los diversos bancos.

Ejemplo A:

Se desea leer los primeros 16384 valores de Señal 0 Trace 0.

Poniendo p4795 = 0 se ajusta el banco de memoria 0. Los primeros 16384 valores sólo pueden leerse mediante r4740[0] a r4740[16383].

Ejemplo B:

Se desea leer los valores 16385 a 32768 de Señal 0 Trace 0.

Poniendo p4795 = 1 se ajusta el banco de memoria 1. Los valores sólo pueden leerse mediante r4740[0] a r4740[16383].

Dependencia: Ver también: p4795

r4741[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 1 Coma flotante / Trace 0 Reg Señ 1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 1.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4742[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 2 Coma flotante / Trace 0 Reg Señ 2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 2.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4743[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 3 Coma flotante / Trace 0 Reg Señ 3

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 3.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4744[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 4 Coma flotante / Trace 0 Reg Señ 4

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 4.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4745[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 5 Coma flotante / Trace 0 Reg Señ 5

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 5.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4746[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 6 Coma flotante / Trace 0 Reg Señ 6

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 6.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4747[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 7 Coma flotante / Trace 0 Reg Señ 7

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 7.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4750[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 0 Coma flotante / Trace 1 Reg Señ 0

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 0.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4751[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 1 Coma flotante / Trace 1 Reg Señ 1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 1.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4752[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 2 Coma flotante / Trace 1 Reg Señ 2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 2.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4753[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 3 Coma flotante / Trace 1 Reg Señ 3

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 3.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4754[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 4 Coma flotante / Trace 1 Reg Señ 4

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 4.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4755[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 5 Coma flotante / Trace 1 Reg Señ 5

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 5.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4756[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 6 Coma flotante / Trace 1 Reg Señ 6

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 6.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4757[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 7 Coma flotante / Trace 1 Reg Señ 7

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 7.

Dependencia: Ver también: r4740, p4795

r4760[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 0 / Trace 0 Reg Señ 0

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y Señal 0 como número entero.

Nota: Para las señales con el tipo de datos I32 o U32, la memoria de registro se ocupa como sigue:
r4760[0] = valor 0
r4760[1] = valor 1
...
r4760[8191] = valor 8191
Para las señales con el tipo de datos I16 o U16, la memoria de registro se ocupa como sigue:
r4760[0] = valor 0 (bit 31 ... 16) y valor 1 (bit 15 ... 0)
r4760[1] = valor 2 (bit 31 ... 16) y valor 3 (bit 15 ... 0)
...
r4760[8191] = valor 16382 (bit 31 ... 16) y valor 16383 (bit 15 ... 0)
Para las señales con el tipo de datos I8 o U8, la memoria de registro se ocupa como sigue:
r4760[0] = valor 0 (bit 31 ... 24) valor 1 (bit 23 ... 16) valor 2 (bit 15 ... 8) valor 3 (bit 7 ... 0)
r4760[1] = valor 4 (bit 31 ... 24) valor 5 (bit 23 ... 16) valor 6 (bit 15 ... 8) valor 7 (bit 7 ... 0)
...
r4760[8191] = valor 32764 (bit 31 ... 24) valor 32765 (bit 23 ... 16) valor 32766 (bit 15 ... 8) valor 32767 (bit 7 ... 0)

r4761[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 1 / Trace 0 Reg Señ 1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 1.

Dependencia: Ver también: r4760

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4762[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 2 / Trace 0 Reg Señ 2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 2.

Dependencia: Ver también: r4760

r4763[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 3 / Trace 0 Reg Señ 3

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 3.

Dependencia: Ver también: r4760

r4764[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 4 / Trace 0 Reg Señ 4

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 4.

Dependencia: Ver también: r4760

r4765[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 5 / Trace 0 Reg Señ 5

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 5.

Dependencia: Ver también: r4760

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4766[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 6 / Trace 0 Reg Señ 6

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 6.

Dependencia: Ver también: r4760

r4767[0...16383] Trace 0 Memoria de registro Señal 7 / Trace 0 Reg Señ 7

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 0 y señal 7.

Dependencia: Ver también: r4760

r4770[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 0 / Trace 1 Reg Señ 0

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 0.

Dependencia: Ver también: r4760

r4771[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 1 / Trace 1 Reg Señ 1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 1.

Dependencia: Ver también: r4760

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4772[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 2 / Trace 1 Reg Señ 2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 2.

Dependencia: Ver también: r4760

r4773[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 3 / Trace 1 Reg Señ 3

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 3.

Dependencia: Ver también: r4760

r4774[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 4 / Trace 1 Reg Señ 4

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 4.

Dependencia: Ver también: r4760

r4775[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 5 / Trace 1 Reg Señ 5

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 5.

Dependencia: Ver también: r4760

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4776[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 6 / Trace 1 Reg Señ 6

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 6.

Dependencia: Ver también: r4760

r4777[0...16383] Trace 1 Memoria de registro Señal 7 / Trace 1 Reg Señ 7

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria de registro para Trace 1 y señal 7.

Dependencia: Ver también: r4760

p4780[0...1] Trace Dirección física Señal 0 / Trace Phy Adr Sig0

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la primera señal a registrar.
El formato de datos se define con p4730.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4781[0...1] Trace Dirección física Señal 1 / Trace Phy Adr Sig1

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la segunda señal a registrar.
El formato de datos se define con p4731.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4782[0...1] Trace Dirección física Señal 2 / Trace Phy Adr Sig2

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0000 bin	**Máx.** 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la tercera señal a registrar.
El formato de datos se define con p4732.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4783[0...1] Trace Dirección física Señal 3 / Trace Phy Adr Sig3

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0000 bin	**Máx.** 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la cuarta señal a registrar.
El formato de datos se define con p4733.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4784[0...1] Trace Dirección física Señal 4 / Trace Phy Adr Sig4

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0000 bin	**Máx.** 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la quinta señal a registrar.
El tipo de datos se define con p4734.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4785[0...1] Trace Dirección física Señal 5 / Trace Phy Adr Sig5

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0000 bin	**Máx.** 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la sexta señal a registrar.
El tipo de datos se define con p4735.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4786[0...1] Trace Dirección física Señal 6 / Trace Phy Adr Sig6

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0000 bin	**Máx.** 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la séptima señal a registrar.
El tipo de datos se define con p4736.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4787[0...1] Trace Dirección física Señal 7 / Trace Phy Adr Sig7

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0000 bin	**Máx.** 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta la dirección física para la octava señal a registrar.
El tipo de datos se define con p4737.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4789[0...1] Trace Dirección física Señal de disparo / Trace Phy Adr Trig

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta la dirección física para la señal de disparo.
El tipo de datos se define ajustando en p4711.

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4790[0...1] Trace Tipo de datos registrado 5 / Trace Reg Tipo 5

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4791[0...1] Trace Tipo de datos registrado 6 / Trace Reg Tipo 6

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4792[0...1] Trace Tipo de datos registrado 7 / Trace Reg Tipo 7

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Índice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4793[0...1] Trace Tipo de datos registrado 8 / Trace Reg Tipo 8

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-
Índice:	[0] = Trace 0 [1] = Trace 1		

p4795 Trace Banco de memoria Conmutación / Trace Cam Mem

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	500	0

Descripción: Conmutación del banco de memoria para leer la memoria de registro.

Dependencia: Ver también: r4740, r4741, r4742, r4743, r4750, r4751, r4752, r4753

r4799 Trace Espacio libre en memoria / Trace Mem li

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la memoria libre para la Trace en bytes.

Dependencia: Ver también: r4708

p4800 Generador de funciones Mando / GF Mando

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	3	0

Descripción: Con p4800 = 1 se arranca el generador de funciones.
La generación de señales sólo se ejecuta si hay señal 1 en la entrada de binector p4819.

Valor:
0: Parar generador de funciones
1: Arrancar generador de funciones
2: Comprobar parametrización de generador de funciones
3: Iniciar generador de funciones sin habilitaciones

Dependencia: Ver también: p4819

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4805 Generador de funciones Estado / GF Estado

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	6	-

Descripción: Visualiza el estado actual del generador de funciones.

Valor:
0: Inactivo
1: Generar rampa de frenado sobre offset
2: Generar forma de señal parametrizada
3: Generar rampa de frenado
4: Generador de funciones parado por faltar habilitaciones
5: Generador de funciones espera a BI: p4819
6: Parametrización de generador de funciones comprobada

Dependencia: Ver también: p4800, p4819

r4806.0 BO: Generador de funciones Señal de estado / GF Señal estad

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado del generador de funciones.
Señal 0: Generador de funciones inactivo
Señal 1: Generador de funciones marcha

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-

p4810 Generador de funciones Modo de operación / GF Modo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	99	0

Descripción: Ajusta el modo de operación del generador de funciones.

Valor:
0: Inyectar en salida de conector r4818
1: Inyectar en consigna de intensidad tras filtro y r4818
2: Inyectar como par perturbador y r4818
3: Inyectar en consigna de velocidad tras filtro y r4818
4: Inyectar en consigna de intensidad antes de filtro y r4818
5: Inyectar en consigna de velocidad antes de filtro y r4818
6: Inyectar señal de función de medida libre r4818 y r4834
99: Inyectar en dirección física y r4818

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4812 Generador de funciones Dirección física / GF Dir física

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	4294967295	0

Descripción: Ajusta la dirección física en donde se inyecta la señal del generador de funciones.
Dependencia: Sólo actúa con p4810 = 99.

p4813 Generador de funciones Dirección física Valor de referencia / GF Dir física Ref

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1.00	1000000.00	1.00

Descripción: Ajusta el valor de referencia para el 100 % en introducciones relativas.
Dependencia: Sólo actúa con p4810 = 99.

p4815[0...2] Generador de funciones Número de accionamiento / GF Número accto

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	0

Descripción: Selección de la dirección deseada en donde se inyecta la señal del generador de funciones.
Índice: [0] = Primer accionamiento para inyección de señal
[1] = Segundo accionamiento para inyección de señal
[2] = Tercer accionamiento para inyección de señal
Dependencia: Sólo actúa con p4810 = 1, 2, 3, 4 ó 5.
Nota: Para el generador de funciones sólo deben usarse accionamientos del tipo SERVO, VECTOR o DC_CTRL.

p4816 Generador de funciones Señal de salida Número entero Escalado / GF Sal enter escal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-2147483648	2147483647	0

Descripción: Ajusta la escala para el número entero de la señal de salida en el generador de funciones.
Dependencia: Ver también: r4805, r4817

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El parámetro sólo se puede modificar en los siguientes estados operativos:
r4805 = 0, 4, 6

r4817 CO: Número entero señal de salida generador de funciones / GF Sal entero

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, el número entero de la señal de salida en el generador de funciones.

Dependencia: Ver también: p4816

Nota: El valor se emite con independencia del modo de operación del generador de funciones.

r4818 CO: Generador de funciones Señal de salida / GF Señal_sal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la señal de salida en el generador de funciones.

Dependencia: Ver también: p4810

Nota: El valor se indica con independencia del modo de operación del generador de funciones.

p4819 BI: Generador de funciones Mando / GF Mando

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	1

Descripción: Ajusta la fuente de señal para controlar el generador de funciones.
Si está en marcha el generador de funciones, con señal 0 de BI: p4819 se para la generación de señales y se ajusta p4800 = 0.

Dependencia: Ver también: p4800

p4820 Generador de funciones Forma de señal / GF Forma señal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	5	1

Descripción: Ajusta la señal a generar en el generador de funciones.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
1: Rectángulo
2: Escalera
3: Triángulo
4: Ruido binario - PRBS (Pseudo Random Binary Signal)
5: Senoidal

p4821 Generador de funciones Periodo / GF Período

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 60000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 1000.00 [ms]

Descripción: Ajusta el periodo de la señal a generar en el generador de funciones.

Dependencia: No actúa con p4820 = 4 (PRBS).

p4822 Generador de funciones Ancho de impulso / GF Ancho impulsos

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 60000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 500.00 [ms]

Descripción: Ajusta el ancho de impulso para la señal a generar en el generador de funciones.

Dependencia: Sólo actúa con p4820 = 1 (rectángulo).

p4823 Generador de funciones Ancho de banda / GF Ancho banda

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. 0.0025 [Hz]	**Máx.** 16000.0000 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 4000.0000 [Hz]

Descripción: Ajusta el ancho de banda para la señal a generar en el generador de funciones.

Dependencia: Sólo actúa con p4820 = 4 (PRBS).
Ver también: p4830
Ver también: A02041

p4824 Generador de funciones Amplitud / GF Amplitud

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. -1600.00 [%]	**Máx.** 1600.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 5.00 [%]

Descripción: Ajusta la amplitud de la señal a generar en el generador de funciones.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Unidad dependiente de p4810.
Si p4810 = 1, 2, 4: la amplitud está referida a p2002 (intensidad de referencia).
Si p4810 = 3, 5: la amplitud está referida a p2000 (velocidad de referencia).

p4825 Generador de funciones 2ª amplitud / GF 2ª amplitud

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1600.00 [%]	1600.00 [%]	7.00 [%]

Descripción: Ajusta la segunda amplitud de la señal a generar en el generador de funciones.

Dependencia: Sólo actúa con p4820 = 2 (escalera).
Unidad dependiente de p4810.
Si p4810 = 1, 2, 4: la amplitud está referida a p2002 (intensidad de referencia).
Si p4810 = 3, 5: la amplitud está referida a p2000 (velocidad de referencia).

p4826 Generador de funciones Offset / GF Offset

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1600.00 [%]	1600.00 [%]	0.00 [%]

Descripción: Ajusta el offset (componente continua) de la señal a generar para el generador de funciones.

Dependencia: Unidad dependiente de p4810.
Si p4810 = 1, 2, 4: el offset está referido a p2002 (intensidad de referencia).
Si p4810 = 3, 5: el offset está referido a p2000 (velocidad de referencia).
Si p4810 = 2: para evitar efectos no deseados a consecuencia de la holgura, el offset no actúa sobre la consigna de intensidad sino sobre la consigna de velocidad.

p4827 Generador de funciones Tiempo de aceleración a offset / GF Offset arranque

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	32.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración al offset para el generador de funciones.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4828 Generador de funciones Limitación inferior / GF Limit inf

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. -10000.00 [%]	**Máx.** 0.00 [%]	**Ajuste de fábrica** -100.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite inferior para el generador de funciones.

Dependencia: Con p4810 = 2 la limitación actúa sólo sobre la consigna de intensidad, no sobre la consigna de velocidad (offset).

p4829 Generador de funciones Limitación superior / GF Limit sup

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 10000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta el límite superior para el generador de funciones.

Dependencia: Con p4810 = 2 la limitación actúa sólo sobre la consigna de intensidad, no sobre la consigna de velocidad (offset).

p4830 Generador de funciones Ciclo de segmentos de tiempo / GF Segmento tiempo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. 0.03125 [ms]	**Máx.** 2.00000 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.12500 [ms]

Descripción: Ajusta el segmento de tiempo en el que se llama el generador de funciones.

p4831 Generador de funciones Amplitud Escalado / GF Amplitud Esc

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín. 0.00000 [%]	**Máx.** 200.00000 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00000 [%]

Descripción: Ajusta, en todo los canales de salida, el escalado para amplitud de las formas de señal.
El valor puede modificarse si está en marcha el generador de funciones.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4832[0...2] Generador de funciones Amplitud Escalado / GF Amplitud Esc

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -340.28235E36 [%]	**Máx.** 340.28235E36 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00000 [%]

Descripción: Ajusta, por separado para canal de salida, el escalado para la amplitud de las formas de señal
El valor no puede modificarse si está en marcha el generador de funciones.

Índice: [0] = Primer accionamiento para inyección de señal
[1] = Segundo accionamiento para inyección de señal
[2] = Tercer accionamiento para inyección de señal

p4833[0...2] Generador de funciones Offset Escalado / GF Offset Esc

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín. -340.28235E36 [%]	**Máx.** 340.28235E36 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00000 [%]

Descripción: Ajusta, por separado para canal de salida, el escalado para el offset de las formas de señal
El valor no puede modificarse si está en marcha el generador de funciones.

Índice: [0] = Primer accionamiento para inyección de señal
[1] = Segundo accionamiento para inyección de señal
[2] = Tercer accionamiento para inyección de señal

r4834[0...4] CO: Generador de funciones Función de medida libre Salida de señal / GF Fmed libre sal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Trace y generador de funciones	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 0
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la señal de salida para la función de medida libre.

Índice: [0] = Señal 1
[1] = Señal 2
[2] = Señal 3
[3] = Señal 4
[4] = Señal 5

Dependencia: Ver también: p4810

Nota: Las señales sólo se visualizan en el modo de operación "Función de medida libre" (p4810 = 6).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4835[0...4] Generador de funciones Función de medida libre Escalado / GF Fmed libr escal

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-200.00000 [%]	200.00000 [%]	100.00000 [%]

Descripción: Ajusta el escalado de las señales de salida para la función de medida libre.

Índice:
[0] = Señal 1
[1] = Señal 2
[2] = Señal 3
[3] = Señal 4
[4] = Señal 5

Nota: El parámetro no se puede modificar si la función de medida ya se ha iniciado (r4706 = 2, 3).

r4899 Palabra de estado Secuenciador / ZSW Secuenciador

TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del secuenciador del Terminal Module 41 (TM41).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Listo conexión	Sí	No	-
01	Listo p/ servicio	Sí	No	-
02	Servicio habilitado	Sí	No	-
03	Fallo activo	Sí	No	-
04	Paro natural activ	No	Sí	-
05	Paro rápido activo	No	Sí	-
06	Bloqueo conexión	Sí	No	-
07	Alarma activa	Sí	No	-
09	Mando solicitado	Sí	No	-
14	Motor gira adelan	Sí	No	-

r4950 Aplicación OA Cantidad / OA Cant

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	10	-

Descripción: Visualiza la cantidad de aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Dependencia: Ver también: r4951, r4952, r4955, p4956, r4957, r4958, r4959, r4960

Nota: OA: Open Architecture

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4951 Identificador de aplicación OA Longitud total / OA long identif

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	90	-

Descripción: Visualiza la longitud total de los identificadores de todas las aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Dependencia: Ver también: r4950, r4952, r4955, p4956, r4957, r4958, r4959, r4960

Nota: El identificador de una aplicación OA se compone de máx. 8 caracteres más carácter de separación.

r4952 GUID aplicación OA Longitud total / OA GUID Long

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	180	-

Descripción: Visualiza la longitud total de los GUID de todas las aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Dependencia: Ver también: r4950, r4951, r4955, p4956, r4957, r4958, r4959, r4960

Nota: El GUID de una aplicación OA se compone de 16 caracteres más 1 carácter Major-Information más 1 carácter Minor-Information.

GUID: Globally Unique IDentifier

r4955[0...n] Identificador de aplicación OA / OA Identif

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** r4951	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los identificadores de todas las aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

r4955[0...8]: Identificador de aplicación OA 1

r4955[9...17]: Identificador de aplicación OA 2, ...

Dependencia: Ver también: r4950, r4951, r4952, p4956, r4957, r4958, r4959, r4960

Atención: Si no existe ninguna aplicación OA, no es posible acceder a ningún índice.

p4956[0...n] Activación aplicación OA / OA Act

Todos los objetos	**Modificable:** C1, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** r4950	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajusta la activación de las aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

r4956[0]: Identificador de aplicación OA 1

r4956[1]: Identificador de aplicación OA 2, ...

Valor:
0: Aplicación OA inactiva
1: Aplicación OA activa

Dependencia: Ver también: r4950, r4951, r4952, r4955, r4957, r4958, r4959, r4960

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Si no existe ninguna aplicación OA, no es posible acceder a ningún índice.

r4957[0...n] Versión aplicación OA / OA Versión

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** r4950	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	4294967295	-

Descripción: Visualiza la versión de las aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
r4957[0]: Identificador de aplicación OA 1
r4957[1]: Versión de aplicación OA 2, ...

Dependencia: Ver también: r4950, r4951, r4952, r4955, p4956, r4958, r4959, r4960

Atención: Si no existe ninguna aplicación OA, no es posible acceder a ningún índice.

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r4958[0...n] Versión de interfaz aplicación OA / OA Versión int.

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** r4950	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de la interfaz de las aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
r4958[0]: Identificador de aplicación OA 1
r4958[1]: Versión de interfaz de aplicación OA 2, ...

Dependencia: Ver también: r4950, r4951, r4952, r4955, p4956, r4957, r4959, r4960

Atención: Si no existe ninguna aplicación OA, no es posible acceder a ningún índice.

Nota: Ejemplo:
El valor 1010100 debe interpretarse como V01.01.01.00.

r4959[0...n] GUID aplicación OA / OA GUID

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** r4952	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los GUID de las aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
r4959[0...15]: GUID de aplicación OA 1
r4960[16]: Major-Information de aplicación OA 1
r4960[17]: Minor-Information de aplicación OA 1
r4959[18...33]: GUID de aplicación OA 2
r4960[34]: Major-Information de aplicación OA 2
r4960[35]: Minor-Information de aplicación OA 2, ...

Dependencia: Ver también: r4950, r4951, r4952, r4955, p4956, r4957, r4958, r4960

Atención: Si no existe ninguna aplicación OA, no es posible acceder a ningún índice.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4960[0...n] GUID aplicación OA objeto de accionamiento / OA GUID DO

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** r4952	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Indica los GUID de este objeto de accionamiento de las aplicaciones OA instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
r4960[0...15]: GUID de este objeto de accionamiento de la aplicación OA 1
r4960[16]: Major-Information de este objeto de accionamiento de la aplicación OA 1
r4960[17]: Minor-Information de este objeto de accionamiento de la aplicación OA 1
r4960[18...33]: GUID de este objeto de accionamiento de la aplicación OA 2
r4960[34]: Major-Information de este objeto de accionamiento de la aplicación OA 2
r4960[35]: Minor-Information de este objeto de accionamiento de la aplicación OA 2, ...

Dependencia: Ver también: r4950, r4951, r4952, r4955, p4956, r4957, r4958, r4959

Atención: Si no existe ninguna aplicación OA, no es posible acceder a ningún índice.

p4961[0...n] Aplicación OA Diario incidencias Selección módulo / OA Diario inc mód

Todos los objetos	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** r4950	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Sólo para fines de servicio técnico.

r4975 Aplicación OA no válida Cantidad / OA no vál Cant

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de aplicaciones OA inválidas instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Dependencia: Ver también: r4976, r4978, r4979

Nota: OA: Open Architecture

r4976 Aplicación OA no válida Longitud total de Identificador / OA no vál Long Id

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la longitud total de los identificadores de todas las aplicaciones OA inválidas instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Dependencia: Ver también: r4975, r4978, r4979

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El identificador de una aplicación OA no válida se compone de máx. 8 caracteres más carácter de separación.

r4978[0...n] Aplicación OA no válida Identificador / OA no vál Id

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** r4976	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los identificadores de todas las aplicaciones OA inválidas instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
r4978[0...8]: Identificador de la aplicación OA 1 no válida
r4978[9...17]: Identificador de la aplicación OA 2 no válida, ...

Dependencia: Ver también: r4975, r4976, r4979

Atención: Si no existe ninguna aplicación OA no válida, no es posible acceder a ningún índice.

r4979[0...n] Aplicación OA no válida Código de error / OA no vál Cód err

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** r4975	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Área OEM	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el código de error de aplicaciones OA inválidas instaladas en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
r4979[0]: Valor erróneo de aplicación OA 1
r4979[1]: Valor erróneo de aplicación OA 2, ...

Dependencia: Ver también: r4975, r4976, r4978

Atención: Si no existe ninguna aplicación OA no válida, no es posible acceder a ningún índice.

Nota: El valor del código de error debe interpretarse en forma binaria. Los bits significan lo siguiente:
Bit 0: Versión incompatible de la interfaz OA.
Bit 1: No se ha podido cargar la aplicación OA.
Bit 2: Archivos de descripción incorrectos.
Bit 3: La aplicación OA no define ningún tipo de CPU.
Bit 4: Aplicación OA no prevista para este equipo (tipo de CPU erróneo).
Bit 5: Aplicación OA no prevista para este equipo (Id de tipo errónea).
Bit 6: Archivos de descripción erróneos (Const/Startup no casan).

r5000 CO: Cabezal Propiedades/Estado / Propied/Estado

SERVO (Cabezal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las propiedades y el estado soportados por el hardware del cabezal.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Funcionalidad de cabezal (electrohusillo) presente	Sí	No	-
01	Sensor S1 presente	Sí	No	-
04	Sensor S4 presente	Sí	No	-
05	Sensor S5 presente	Sí	No	-
06	Sensor S6 presente	Sí	No	-
10	Máquina de estado habilitada	Sí	No	-
11	Parámetro p5043 modificado	Estado 2	Estado 1	-

Nota: Este valor de visualización está incluido en el telegrama 139 específico del fabricante (SP_KONFIG).

Rel. a bit 11:

El nivel de señal de este bit cambia después de cada modificación de p5043[0...6].

r5001 CO: Cabezal Estado amarre / Estado amarre

SERVO (Cabezal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	11	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, el estado de amarre.

En los estados 2 y 11 se emite el mensaje A3x940.

Los umbrales de tensión de los estados se ajustan mediante el parámetro p5041. La histéresis se adapta mediante el parámetro p5040.

La transición del estado 4 a los estados 7, 8 ó 10 puede verse influida por el tiempo de espera p5042[0].

Si el valor analógico definido en p5002 cae por debajo del umbral de tensión definido en p5041[4], tiene lugar una transición al estado 10. En cambio, si el valor analógico p5002 es inferior al umbral de tensión definido en p5041[2] y además ha transcurrido el tiempo de espera definido en p5042[0], se produce una transición al estado 7 u 8; de lo contrario se mantiene el estado 4.

Valor:

0: Inicialización del sistema en curso
1: Inicialización de estado en curso
2: Suelto con aviso
3: Suelto sin aviso
4: Amarrando
5: Soltando
6: Soltando sin herramienta
7: Amarrado con herramienta (S4 inactivo)
8: Amarrado con herramienta (S4 activo)
9: Amarrando sin herramienta
10: Amarrado sin herramienta
11: Amarrado con aviso

Dependencia: Ver también: r5002, r5003, p5040, p5041, p5042

Nota: Este valor de visualización está incluido en el telegrama 139 específico del fabricante (SP_ZSW).

r5002 CO: Cabezal Sensor analógico S1 Medida / Sens_ana S1 Medida

SERVO (Cabezal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la medida del sensor analógico S1 (1 incremento = 1 mV).

Nota: Este valor de visualización está incluido en el telegrama 139 específico del fabricante (SP_XIST_A).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5003 CO: Cabezal Sensores digitales Estado / Sens dig Estado

SERVO (Cabezal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, el estado de los sensores digitales.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
04	Sensor S4 Posición final del émbolo alcanzada	Sí	No	-
05	Sensor S5 Posición del eje OK	Sí	No	-
06	Sensor S6 Reservado	-	-	-

Nota: Este valor de visualización está incluido en el telegrama 139 específico del fabricante (SP_XIST_D).

r5005 Cabezal Sistema de archivos Estado / Sist arch Estado

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado del sistema de archivos en la memoria no volátil.
Los distintos resultados y datos característicos se recopilan en los archivos correspondientes.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Resultados Umbrales de ciclos de amarre disponibles	Sí	No	-
02	Resultados Contador de ciclos de amarre disponibles	Sí	No	-
03	Resultados Contador de horas de funcionamiento disponibles	Sí	No	-
04	Resultados Diagnóstico de temperatura disponibles	Sí	No	-
05	Resultados Sincronización reloj de tiempo real disponibles	Sí	No	-
06	Resultados Matriz de velocidad/par disponibles	Sí	No	-
16	Datos característicos Cabezal disponibles	Sí	No	-
17	Datos característicos Contador de ciclos de amarre disponibles	Sí	No	-
19	Datos característicos Contador horas funcionamiento disponibles	Sí	No	-
20	Datos característicos Diagnóstico de temperatura disponibles	Sí	No	-
22	Datos característicos Matriz de velocidad/par disponibles	Sí	No	-
30	Datos característicos Descripción de sensor disponibles	Sí	No	-
31	Datos característicos Calibración de sensor disponibles	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5007 Cabezal Sistema de archivos Selección / Sist arch selec

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta los archivos para adaptar el sistema de archivos.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
01	Resultados Umbrales de ciclos de amarre seleccionados	Sí	No	-
02	Resultados Contador de ciclos de amarre seleccionados	Sí	No	-
03	Resultados Contador de horas de funcionamiento seleccionados	Sí	No	-
04	Resultados Diagnóstico de temperatura seleccionados	Sí	No	-
05	Resultados Sincronización reloj de tiempo real seleccionados	Sí	No	-
06	Resultados Matriz de velocidad/par seleccionados	Sí	No	-
17	Datos característicos Contador de ciclos de amarre seleccionados	Sí	No	-
19	Datos característicos Contador horas funcionam. seleccionados	Sí	No	-
20	Datos característicos Diagnóstico de temperatura seleccionados	Sí	No	-
22	Datos característicos Matriz de velocidad/par seleccionados	Sí	No	-

p5009 Cabezal Adaptar sistema de archivos / Sist arch adaptar

SERVO

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	53	0

Descripción: Ajuste para adaptar el sistema de archivos de la memoria no volátil.

Ejemplo:

Los resultados de "Umbrales de ciclos de amarre" están disponibles (r5005.1 = 1) y deben resetearse.

--> Ajustar p5007.1 = 1: Seleccionar resultados de "Umbrales de ciclos de amarre".

--> Ajustar p5009 = 1: Iniciar la función "Resetear" para el archivo seleccionado en p5007.

--> p5009 = 40: Respuesta durante "Operación en curso".

--> p5009 = 20: Respuesta en caso de operación finalizada correctamente.

--> p5009 = 51 ... 53: Valores erróneos si la operación no se ha podido ejecutar correctamente.

--> Realizar un POWER ON (apagar y volver a encender).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Sin función
1: Resetear
2: Ajustar a no válid
3: Reservado
5: Ajustar a válido
20: Operación finalizada correctamente
40: Operación en curso
51: Función no soportada
52: Acceso al archivo fallido
53: Operación incorrecta

Nota: Remedio si se presenta el valor de fallo = 51 ... 53:
- Repetir la operación.

p5016 Cabezal Desconectar puesta en marcha / Desconec PeM

SERVO

Modificable: C2, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajuste para desconectar/bloquear la puesta en marcha del cabezal.

Valor:
0: Cabezal Puesta en marcha desconectada
1: Cabezal Puesta en marcha bloqueada

Nota: El parámetro se ajusta automáticamente al valor 1 tras salir de la puesta en marcha (p0009 = 0).

p5019 Cabezal Contraseña / Contraseña

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Ajusta la contraseña para los parámetros de escritura del cabezal.
Rango numérico para cabezal:
5000 ... 5169

r5020 Cabezal Fabricante / Fabricante

SERVO (Cabezal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	48	-

Descripción: Visualiza el fabricante del cabezal.

Valor:
0: Desconocido
1: Siemens
32: Heidenhain
33: Hengstler
48: Weiss

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5021[0...18] Cabezal Referencia / Referencia

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la referencia (referencia de pedido) o número de plano del cabezal.

Atención: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

r5022[0...15] Cabezal número de serie / Nº serie

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de serie del cabezal.

Atención: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

r5023 Cabezal Fecha de fabricación / Fecha fabric

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la fecha de fabricación del cabezal.

Nota: Formato: aaaammdd

r5032 Cabezal Velocidad máxima / n_máx

SERVO (Cabezal, Lin)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

Descripción: Visualiza la velocidad máxima del cabezal.

Nota: La velocidad más alta posible se ajusta mediante p1082 (p1082 <= r5032).

r5032 Cabezal Velocidad máxima / n_máx

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad máxima del cabezal.

Nota: La velocidad más alta posible se ajusta mediante p1082 (p1082 <= r5032).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5033 Cabezal Offset de ángulo de conmutación / Offs áng conmut

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el offset de ángulo de conmutación para el encóder de cabezal.

Nota: El valor se adopta en p0431 al salir de la puesta en marcha.

r5034 Cabezal Regulador de intensidad Tiempo de muestreo máximo / Reg_I t muest máx

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [µs]	**Máx.** - [µs]	**Ajuste de fábrica** - [µs]

Descripción: Visualiza el tiempo de muestreo máximo para el regulador de intensidad del cabezal.
Este valor debe ajustarse al menos mediante p0112 o p0115[0].

Dependencia: Ver también: A07140

p5040 Cabezal Umbrales de tensión Tolerancia / Umbral_U Tol

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [mV]	**Máx.** 1000.0 [mV]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [mV]

Descripción: Ajusta la tolerancia para los umbrales de tensión.
La tolerancia actúa simétricamente en los distintos umbrales de tensión (p5041[0...5]).

Dependencia: Ver también: r5001, r5002, p5041

p5041[0...5] Cabezal Umbrales de tensión / Umbral_U

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [mV]	**Máx.** 340.28235E36 [mV]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [mV]

Descripción: Ajusta los umbrales de tensión para el cabezal.

Índice:
[0] = Suelto (límite superior)
[1] = Suelto (límite inferior)
[2] = Amarrado con herramienta (límite superior)
[3] = Amarrado con herramienta (límite inferior)
[4] = Amarrado sin herramienta (límite superior)
[5] = Amarrado sin herramienta (límite inferior)

Dependencia: Ver también: r5001, r5002, p5040

Nota: Sólo pueden introducirse valores que no se solapen considerando la tolerancia ajustada (p5040).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5042[0...1] Cabezal Tiempos de transición / t transición

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [µs]	**Máx.** 340.28235E36 [µs]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [µs]

Descripción: Ajusta los tiempos de transición para la máquina de estado de amarre del cabezal.

Índice:
[0] = Tiempo de estabilización para "Amarrado con herramienta"
[1] = Tiempo máximo para el amarre

Dependencia: Ver también: r5001, r5002

p5043[0...6] Cabezal Límites de velocidad de giro / n_lím

SERVO (Cabezal, Lin)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [m/min]	**Máx.** 65535.0 [m/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [m/min]

Descripción: Ajusta los límites de velocidad de giro para la máquina de estado de amarre del cabezal.

Índice:
[0] = Suelto
[1] = Amarrando
[2] = Soltando desde estado "Amarrado con herramienta"
[3] = Soltando desde estado "Amarrado sin herramienta"
[4] = Amarrado con herramienta
[5] = Amarrando sin herramienta
[6] = Amarrado sin herramienta

Dependencia: Ver también: r5001

Nota: Valor = 65535: Límite de velocidad de giro no activo.

p5043[0...6] Cabezal Límites de velocidad de giro / n_lím

SERVO (Cabezal)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.0 [1/min]	**Máx.** 65535.0 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [1/min]

Descripción: Ajusta los límites de velocidad de giro para la máquina de estado de amarre del cabezal.

Índice:
[0] = Suelto
[1] = Amarrando
[2] = Soltando desde estado "Amarrado con herramienta"
[3] = Soltando desde estado "Amarrado sin herramienta"
[4] = Amarrado con herramienta
[5] = Amarrando sin herramienta
[6] = Amarrado sin herramienta

Dependencia: Ver también: r5001

Nota: Valor = 65535: Límite de velocidad de giro no activo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5044 Cabezal Amarrado sin herramienta Límite de velocidad de giro / Amarr s herr n_lím

SERVO (Cabezal, Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [m/min]	**Máx.** - [m/min]	**Ajuste de fábrica** - [m/min]

Descripción: Visualiza el límite de velocidad máximo admisible en el estado "Amarrado sin herramienta".

Dependencia: Ver también: r5001, p5043

Nota: Actúa el límite de velocidad de giro ajustado en p5043[6].
Valor = 65535: Límite de velocidad de giro no activo.

r5044 Cabezal Amarrado sin herramienta Límite de velocidad de giro / Amarr s herr n_lím

SERVO (Cabezal)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [1/min]	**Máx.** - [1/min]	**Ajuste de fábrica** - [1/min]

Descripción: Visualiza el límite de velocidad máximo admisible en el estado "Amarrado sin herramienta".

Dependencia: Ver también: r5001, p5043

Nota: Actúa el límite de velocidad de giro ajustado en p5043[6].
Valor = 65535: Límite de velocidad de giro no activo.

r5170[0...5] Corriente de fase HF Valores reales / HF I_fase Vreal

SERVO

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza las intensidades de fase medidas como valor de pico.

Índice:
[0] = Fase U Intensidad de motor
[1] = Fase V Intensidad de motor
[2] = Fase W Intensidad de motor
[3] = Fase U intensidad de condensador
[4] = Fase V Intensidad de condensador
[5] = Fase W Intensidad de condensador

Dependencia: Ver también: r0069

Nota: HF: Convertidor alta frecuencia
Rel. a índice 0 ... 2:
Visualiza las intensidades de motor de las 3 fases.
Rel. a índice 3 ... 5:
Visualiza las intensidades en los condensadores de filtro de las 3 fases.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5171 HF Tensión de amortiguación Valor real / HF U_Amort Vreal

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
	Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión de amortiguación.

Dependencia: Ver también: F37002

Nota: HF: Convertidor alta frecuencia

r5172[0...3] CO: HF Temperaturas / HF Temp

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
	No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
	Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza las temperaturas en el módulo de bobina HF y en el módulo amortiguador HF.

Índice:
[0] = Módulo de bobina Disipador
[1] = Módulo amortiguador Disipador
[2] = Tarjeta módulo amortiguador
[3] = Módulo amortiguador Capa de bloqueo

Nota: El valor -200 es síntoma de que no está aplicada ninguna señal medida.

r5173 CO: Módulo amortiguador HF Sobrecarga I2t / HF DM Sobrec I2t

SERVO	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
	Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la sobrecarga de los condensadores de filtro del módulo amortiguador determinada calculando I2t.

p5174 Palabra de mando HF / Palabra mando HF

SERVO	**Modificable:** T	**Calculado:** CALC_MOD_REG	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajusta la palabra de mando HF.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Condensador adicional activo	Sí	No	-
01	Activar amortiguación	Permanente	Con hab. impulsos	-

Nota: Rel. a bit 00:

Con este bit se puede compensar el desplazamiento de la frecuencia de resonancia del filtro con una inductancia del motor baja.

Rel. a bit 01:

Sirve para fines de diagnóstico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5401 BI: Regulación de estatismo de red Activación / EstatRed Act

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar la regulación de estatismo de red de la alimentación.

BI: p5401 = Señal 1:

Activa la regulación de estatismo de red y desactivación de la regulación de la tensión en circuito intermedio/regulación de intensidad.

BI: p5401 = Señal 0:

Activa la regulación de la tensión en circuito intermedio/regulación de intensidad y desactivación de la regulación de estatismo de red.

Dependencia: Ver también: r5402

Atención: La activación de la regulación de estatismo de red sólo es posible si las etapas de potencia disponen de una etapa de mando con regulación del límite de intensidad (r0192.19 = 1).

Nota: Para que la regulación de la tensión en circuito intermedio sea activada por el regulador tecnológico del objeto de accionamiento VECTOR (debido a que la regulación de la tensión en circuito intermedio de la alimentación está desactivada), debe ajustarse la siguiente interconexión BICO:

BI: p3513 (VECTOR) = r5402.0 (A_INF)

r5402.0...5 CO/BO: Regulación de estatismo de red Palabra de estado / EstatRed ZSW

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado de la regulación de estatismo de red de la alimentación.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Regulación de estatismo de red no activa	Sí	No	-
01	Regulación de estatismo de red activa	Sí	No	-
02	Regulación de estatismo de red Funcionamiento individual	Sí	No	-
03	Regulación del límite de intensidad activa	Sí	No	-
04	Estado operativo Cortocircuito de red activo	Sí	No	-
05	Tipo de modulación Barrido activo	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 00, 01:

la regulación de estatismo de red se activa a través de la entrada de binector p5401.

Rel. a bit 02:

El modo de operación del regulador de histéresis de intensidad se predetermina a través de la entrada de binector p5451.

Rel. a bit 04:

La palabra de estado del secuenciador se visualiza en r5452.

Rel. a bit 05:

El barrido de la frecuencia de pulsación se activa mediante p1810.2 = 1 y habilitando la amplitud de barrido p1811 mediante p5456[0...2].4 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5403[0...1] CI: Regulación de estatismo de red Intensidad Fuente de señal / EstatRed I F_s

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** [0] 3467[0] [1] 3467[1]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la intensidad que se debe regular en coordenadas alfa/beta.

Índice: [0] = Alfa
[1] = Beta

Dependencia: Ver también: p5404

Nota: Son convenientes las siguientes interconexiones BICO:

- Regulación de estatismo de la intensidad/tensión en el filtro de red: BI: p5403 = r3467 (debe ajustarse con BI: p5404 = r3468)

- Regulación de estatismo de la intensidad/tensión en el transformador de red: BI: p5403 = r5497 (debe ajustarse con BI: p5404 = r5488 o r5498)

p5404[0...1] CI: Regulación de estatismo de red Tensión Fuente de señal / EstatRed U F_s

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** [0] 3468[0] [1] 3468[1]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la tensión que se debe regular en coordenadas alfa/beta.

Índice: [0] = Alfa
[1] = Beta

Nota: Son convenientes las siguientes interconexiones BICO:

- Regulación de estatismo de intensidad/tensión en el filtro de red: BI: p5404 = r3468 (debe ajustarse con BI: p5403 = r3467)

- Regulación de estatismo de la intensidad/tensión en el transformador de red: BI: p5404 = r5488 o r5498 (debe ajustarse con BI: p5403 = r5497)

p5405 Regulación de estatismo de red Estatismo frec. Frec. en vacío / EstatRed f_fvacío

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. 30.00 [%]	**Máx.** 300.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta la frecuencia en vacío (en % de p0211) para el estatismo de frecuencia de la potencia activa de la regulación de estatismo de red.

Fórmula de estatismo (sin filtrado):

r5410 = (p5405 + p5406 + p5407 x r5411[0]/r0206) x p0211

Dependencia: Ver también: p5409

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La magnitud de entrada de la característica de estatismo es la potencia activa r5411[0] en el punto de conexión seleccionado (p5403, p5404).
La frecuencia de salida calculada siguiendo la fórmula anterior se filtra de acuerdo con el tiempo de filtro parametrizado (p5409).
La visualización de la frecuencia de salida filtrada tiene lugar en r5410.

p5406 CI: Regulación de estatismo de red Estatismo frec. Consigna adic. / EstatRed f Cons_ad

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna adicional (en % de p0211) del estatismo de frecuencia.
Dependencia: Ver también: p5405

p5407 Regulación de estatismo de red Estatismo de frecuencia Rampa / EstatRed f Rampa

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 5.00 [%]

Descripción: Ajusta la rampa (en % de p0211) del estatismo de frecuencia.
Dependencia: Ver también: p5405

p5409 Regulación de estatismo de red Estatismo frec. Tiempo filtro / EstatRed f t_filtr

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 10000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 150.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la frecuencia de salida del estatismo de frecuencia de la potencia activa (r5410).
Dependencia: Ver también: p5405
Nota: Debido a su inercia, las unidades mecánicas de generación de energía cambian con retardo la frecuencia si se modifica la carga. Con ayuda del tiempo de filtro, se consigue emular este comportamiento por medio del convertidor.
Es importante que todas las unidades de generación de energía de una "red aislada" tengan un comportamiento operativo similar para que la red se mantenga estable.

r5410 Regulación de estatismo de red Estatismo de frecuencia Salida / EstatRed f Salid

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Hz]	**Máx.** - [Hz]	**Ajuste de fábrica** - [Hz]

Descripción: Visualiza la frecuencia de salida filtrada del estatismo de frecuencia de la potencia activa.
Fórmula de estatismo (sin filtrado):
r5410 = (p5405 + p5406 + p5407 * r5411[0] / r0206) * p0211

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p5405

r5411[0...1] Regulación de estatismo de red Estatismo frec. Potencia activa / EstatRed f P_act

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [kW]	**Máx.** - [kW]	**Ajuste de fábrica** - [kW]

Descripción: Visualiza la potencia activa de entrada del estatismo de frecuencia de la potencia activa.

La potencia activa se calcula para las intensidades y tensiones definidas mediante la entrada de conector p5403 y p5404.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrada

Dependencia: Ver también: p5409

Nota: El valor se filtra mediante un filtro PT1 (p5409).

r5412 Regulación de estatismo de red Ángulo de red / EstatRed Ángulo

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2005	**Lista experto:** 1
Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el ángulo de red actual de la regulación de estatismo de red.

El valor resulta de la integración de la frecuencia de salida del estatismo de frecuencia de la potencia activa (r5410).

p5413 Regulación estatismo de red Estatismo frecuencia adicional Rampa / EstatRed f_adic

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 10000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.0 [%]

Descripción: Ajusta la rampa para el estatismo de frecuencia rápido adicional.

La magnitud de referencia es la rampa para el estatismo de frecuencia normal (p5407).

Para el resto de parámetros de estatismo se aplican los ajustes del estatismo de frecuencia normal (p5405 y siguientes).

Dependencia: Ver también: p5414

Nota: Con el estatismo de frecuencia adicional es posible, p. ej., generar una caída de frecuencia mayor al conectar la carga y, de este modo, emular el comportamiento de un generador diésel.

La frecuencia se modifica con el tiempo de filtro p5414 según el estatismo adicional y alcanza el valor final estacionario según la constante de tiempo p5409 para el estatismo de frecuencia normal.

Con p5413 = 0 el estatismo adicional está desactivado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5414 Regulación estatismo de red Estatismo frec. adicional T. filtro / EstatRed T_adic

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 100.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 10.0 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el estatismo de frecuencia rápido adicional.
La magnitud de referencia es el tiempo de filtro para el estatismo de frecuencia normal (p5409).

Dependencia: Ver también: p5413

Nota: El tiempo de filtro para el estatismo de frecuencia rápido adicional es menor o igual que la constante de tiempo para el estatismo de frecuencia normal.

p5415 Regulación de estatismo de red Estatismo tens. Tens. en vacío / EstatRed U_Uvacío

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. 30.00 [%]	**Máx.** 300.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [%]

Descripción: Ajusta la tensión en vacío (en % de p0210) para el estatismo de tensión de la corriente reactiva de la regulación de estatismo de red.
Fórmula de estatismo (sin filtrado):
p5420 = (p5415 + p5416 + p5417 * r5421[0] / r0207) * p0210

Dependencia: Ver también: p5419

Nota: La magnitud de entrada de la característica de estatismo es la corriente reactiva r5421[0] en el punto de conexión seleccionado (p5403, p5404).
La tensión de salida calculada siguiendo la fórmula anterior se filtra de acuerdo con el tiempo de filtro p5419 parametrizado.
La visualización de la tensión de salida filtrada tiene lugar en r5420.

p5416 CI: Regulación de estatismo de red Estatismo tens. Consigna adic. / EstatRed U Cons_ad

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la consigna adicional (en % de p0210) del estatismo de tensión.

Dependencia: Ver también: p5415

p5417 Regulación de estatismo de red Estatismo de tensión Rampa / EstatRed U Rampa

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 5.00 [%]

Descripción: Ajusta la rampa (en % de p0210) del estatismo de tensión.

Dependencia: Ver también: p5415

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5419 Regulación de estatismo de red Estatismo tens. Tiempo filtro / EstatRed U t_fltr

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 10000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 150.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el valor real de la corriente reactiva (r5421[1]).

La corriente reactiva filtrada es la magnitud de entrada para el estatismo de tensión de la corriente reactiva.

Dependencia: Ver también: p5415

Nota: Debido a sus propiedades eléctricas, las unidades mecánicas de generación de energía cambian con retardo la tensión si se modifica la carga. Con ayuda del tiempo de filtro, se consigue emular este comportamiento por medio del convertidor.

Es importante que todas las unidades de generación de energía de una "red aislada" tengan un comportamiento operativo similar para que la red se mantenga estable.

r5420 Regulación de estatismo de red Estatismo de tensión Salida / EstatRed U Salida

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza la tensión de salida filtrada del estatismo de tensión de la corriente reactiva.

Fórmula de estatismo (sin filtrado):

p5420 = p5415 + p5416 + p5417 * r5421[0] / r0207 * p0210

Dependencia: Ver también: p5415

r5421[0...1] Regulación de estatismo de red Estatismo tens. Corriente react. / EstatRed U I_react

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza la corriente reactiva de entrada del estatismo de tensión de la corriente reactiva.

La corriente reactiva se calcula para las intensidades y tensiones definidas mediante la entrada de conector p5403 y p5404.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrada

Dependencia: Ver también: p5419

Nota: El valor se filtra mediante un filtro PT1 (p5419).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5422[0...1] Regulación de estatismo de red Estatismo tens. Potencia react. / EstatRed U Q_reac

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 14_12	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [kvar]	**Máx.** - [kvar]	**Ajuste de fábrica** - [kvar]

Descripción: Visualiza la potencia reactiva de entrada del estatismo de tensión de la corriente reactiva.

La potencia reactiva se calcula para las intensidades y tensiones definidas mediante la entrada de conector p5403 y p5404.

Índice: [0] = No filtrada
[1] = Filtrada

Dependencia: Ver también: p5419

Nota: El valor se filtra mediante un filtro PT1 (p5419).

p5423 Regulación de estatismo de red Inductancia adicional / EstatRed L_ad

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -10.000 [mH]	**Máx.** 10.000 [mH]	**Ajuste de fábrica** 0.000 [mH]

Descripción: Ajusta una inductancia adicional imaginaria para la alimentación.

La inductancia adicional complementa el efecto del estatismo de tensión, en especial para operaciones transitorias.

Dependencia: Ver también: p5424

Advertencia: El ajuste inadecuado de la inductancia adicional y del tiempo de filtro provoca la inestabilidad de la regulación de estatismo de red.

Nota: Con p5523 = 0 la inductancia adicional está desactivada.

La tensión de salida del convertidor se calcula de tal manera que el convertidor se comporta como una inductancia adicional y, con ello, actúa de modo similar a una bobina de conmutación con mayor/menor inductancia.

Con ayuda de la inductancia adicional, es posible lograr una atenuación de las resonancias aparecidas en la red.

p5424 Regulación de estatismo de red Inductancia adic. Tiempo filtro / EstRed L_ad t_fil

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 100.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el efecto de la inductancia adicional (p5423).

Dependencia: Ver también: p5423

Nota: Las variaciones de intensidad tienden a producir variaciones en la tensión de salida del convertidor, debido a la inductancia adicional.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5425[0...1] CI: Regulación de estatismo de red Regulación tensión Fuente señal / EstatRed Reg_U F_s

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	[0] 3468[0] [1] 3468[1]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la tensión que se debe regular en el punto de conexión en coordenadas alfa/beta.

Índice: [0] = Alfa
[1] = Beta

Dependencia: Ver también: p5427

Nota: Son convenientes las siguientes interconexiones BICO:

- Compensación de la caída de tensión interna para el punto de conexión en el filtro de red: BI: p5425 = r3468
- Compensación de la caída de tensión interna para el punto de conexión en el transformador de red: BI: p5425 = r5488 o r5498

p5426 Regulación de estatismo de red Regulación de tensión Ganancia P / EstatRed Reg_U Kp

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	0.0 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de corrección de tensión en el punto de conexión.
El regulador sirve para compensar las caídas de tensión internas en caso de carga y, con ello, para implementar con exactitud la característica de estatismo en el punto de conexión (definida mediante p5425).

Dependencia: Ver también: p5427

Nota: Con p5426 = 0 se desactiva la acción proporcional del regulador.

p5427 Regulación de estatismo de red Regulación tensión Per. integr. / EstatRed Reg_U Ti

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [ms]	10000.0 [ms]	500.0 [ms]

Descripción: Ajusta el periodo de integración para el regulador de corrección de tensión en el punto de conexión.
El regulador sirve para compensar las caídas de tensión internas en caso de carga y, con ello, para implementar con exactitud la característica de estatismo en el punto de conexión (definida mediante p5425).

Dependencia: Ver también: p5426

Nota: Ajustando p5427 = 0 se desactiva la acción integral del regulador.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5428[0...3] Regulación de estatismo de red Regulación de tensión Cortocirc. / EstatRed Reg_U Crt

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [%]	100.00 [%]	[0] 20.00 [%]
		[1] 0.00 [%]
		[2] 90.00 [%]
		[3] 2.00 [%]

Descripción: Ajusta los parámetros para el control anticipativo rápido de la tensión de salida en caso de caída de tensión de red.

Los valores se refieren a la consigna de tensión del estatismo de tensión (r5420).

La tensión emitida por el convertidor resulta del producto de la consigna de tensión y el factor de adaptación que se calcula en el control anticipativo rápido.

Índice: [0] = Factor de adaptación Límite inferior
[1] = Factor de adaptación Incremento Límite de intensidad
[2] = Factor de adaptación Incremento Diferencia de tensiones
[3] = Factor de adaptación Incremento Aumento

Dependencia: Ver también: r5452

Nota: Mediante una rápida adaptación de la consigna de la tensión a una tensión de red reducida (p. ej. en caso de cortocircuito de la red) se reduce el número de las operaciones de maniobra adicionales por el regulador rápido de histéresis de intensidad subordinado.

Rel. a índice 0:

Valor mínimo del factor de adaptación que se debe respetar para el cálculo de la tensión de salida reducida. El valor depende de la caída de tensión en la bobina de conmutación al alcanzar el límite de intensidad. El valor resulta, por lo tanto, de la inductancia de la bobina, de la frecuencia y del límite de intensidad. Con el valor 100% está desactivada la función.

Rel. a índice 1:

Al alcanzar el límite de intensidad, el factor de adaptación se pondera en cada ciclo de muestreo con este factor. Para el valor 0 se aplica que el factor de adaptación se ajusta súbitamente al valor mínimo (p5428[0]) cuando se alcanza el límite de intensidad. Con el valor 100% está desactivada la función.

Rel. a índice 2:

Si la tensión a través de la bobina de conmutación es mayor que el valor mínimo (p5428[0]) durante al menos 2 ciclos del regulador de intensidad, se pondera el factor de adaptación en cada ciclo de muestreo con este factor (p5428[2]).

Rel. a índice 3:

Si no se cumple ninguno de los criterios arriba mencionados para una reducción del factor de adaptación, se aumenta entonces el factor de adaptación en cada ciclo de regulador de intensidad el equivalente al valor porcentual p5428[3] (aditivo). Si el factor de adaptación alcanza el valor máximo 100%, no tiene ningún efecto la intervención del control anticipativo mediante la multiplicación con la consigna de estatismo r5420.

r5429 Regulación de estatismo de red Regulación de tensión Salida / EstatRed Reg_U Sal

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Vef]	- [Vef]	- [Vef]

Descripción: Visualiza la salida del regulador de corrección de tensión en el punto de conexión.

Dependencia: Ver también: p5426, p5427

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5430 Regulador de tasa de modulación Consigna / Reg_mod Cons

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 50.0 [%]	**Máx.** 110.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 94.0 [%]

Descripción: Ajusta la consigna para la tasa de modulación estacionaria máxima.

p5431 Regulador de tasa de modulación Dinámica / Reg_mod Din

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [ms]	**Máx.** 10000.0 [ms]	**Ajuste de fábrica** 10.0 [ms]

Descripción: Ajusta la dinámica del regulador de la tasa de modulación.

p5432[0...1] Regulador de tasa de modulación Limitación Tensión de salida / Reg_mod Limit U

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -200.0 [V]	**Máx.** 200.0 [V]	**Ajuste de fábrica** [0] 100.0 [V] [1] -100.0 [V]

Descripción: Ajusta las limitaciones para la tensión de salida en el regulador de la tasa de modulación.

Índice: [0] = Valor máximo
[1] = Valor mínimo

r5433 CO: Regulador de tasa de modulación Salida / Reg_mod Salida

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la salida del regulador de la tasa de modulación.

p5434 Regulador de componente continua Paso bajo Frecuencia límite / Reg_dc_l PT2 f

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [Hz]	**Máx.** 1.000 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.500 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia límite para el filtro del paso bajo de 2.º orden para suprimir la componente continua en la intensidad del convertidor.

Dependencia: Ver también: p5435

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5435 Regulador de componente continua Paso bajo Atenuación / Reg_dc_I PT2 A

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001	**Máx.** 10.000	**Ajuste de fábrica** 1.000

Descripción: Ajusta la atenuación para el filtro del paso bajo de 2.º orden para suprimir la componente continua en la intensidad del convertidor.

Dependencia: Ver también: p5434

p5436 Regulador de componente continua Ganancia P / Reg_dc_I Kp

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [ohmios]	**Máx.** 10.000 [ohmios]	**Ajuste de fábrica** 0.020 [ohmios]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador PI para suprimir la componente continua en la intensidad del convertidor.

Dependencia: Ver también: p5437

Nota: Ajuste recomendado: p5436 = Resistencia total de la bobina y el transformador.

p5437 Regulador de componente continua Periodo de integración / Reg_dc_I Ti

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 100.000 [s]	**Ajuste de fábrica** 3.500 [s]

Descripción: Ajusta el periodo de integración del regulador PI para suprimir la componente continua en la intensidad del convertidor.

Dependencia: Ver también: p5436

Nota: Ajuste recomendado: p5437 = 70% de la constante de tiempo del sistema de la inductancia magnetizante del transformador/la resistencia total.

p5440 Regulador de armónicos Filtro de paso de banda Activación / Paso banda Act

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** 0000 bin

Descripción: Ajuste para activar el filtro de paso de banda del regulador de armónicos.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Filtro 0	Con	Des	-
01	Filtro 1	Con	Des	-
02	Filtro 2	Con	Des	-
03	Filtro 3	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p5441, p5442, p5443

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5441[0...3] Regulador de armónicos Filtro de paso de banda Ganancia / Paso banda Gananc

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00	**Máx.** 10000.00	**Ajuste de fábrica** 120.00

Descripción: Ajusta la ganancia para el filtro de paso de banda del regulador de armónicos.

Índice:
[0] = Filtro 0
[1] = Filtro 1
[2] = Filtro 2
[3] = Filtro 3

Dependencia: Ver también: p5440, p5442

Nota: El parámetro debe ajustarse a un valor mayor o igual que la frecuencia fundamental.

p5442[0...3] Regulador de armónicos Filtro paso banda Frecuencia central / Paso banda f_centr

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [Hz]	**Máx.** 1000.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 300.00 [Hz]

Descripción: Ajusta la frecuencia central para el filtro de paso de banda del regulador de armónicos.

Índice:
[0] = Filtro 0
[1] = Filtro 1
[2] = Filtro 2
[3] = Filtro 3

Dependencia: Ver también: p5440, p5441, p5443

p5443 Regulador de armónicos Filtro de paso de banda Ganancia total / Paso banda Gan tot

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00	**Máx.** 100.00	**Ajuste de fábrica** 1.00

Descripción: Ajusta la ganancia total de todos los filtros de paso de banda del regulador de armónicos.

Dependencia: Ver también: p5440, p5441, p5442

r5444[0...1] Regulación de estatismo de red Tensión de red Valor absoluto / U_red Valor abs

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el valor absoluto de la tensión de red.
r5444 = raíz (r5445[0]^2 + r5445[1]^2)

Índice:
[0] = Estatismo (p5404)
[1] = Reajuste de la tensión (p5425)

Dependencia: Ver también: r5445

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5445[0...1] Regulación de estatismo de red Tensión de red Compon. alfa/beta / U_red Compo A/B

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la componente alfa/beta de la tensión de red.

Índice: [0] = Alfa
[1] = Beta

Dependencia: Ver también: r5444

r5446[0...1] Regulación de estatismo de red Tensión de red Comp. act./react. / U_red Compo P/Q

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la componente activa/reactiva de la tensión de red.

Índice: [0] = Activa
[1] = Reactiva

r5447 CO: Regulación de estatismo de red Intensidad de red Valor absoluto / I_red Valor abs

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza el valor absoluto de la intensidad de red en el punto de conexión (p5403, p5404).

Dependencia: Ver también: r5448

Nota: Es aplicable:
r5447 = raíz (r5448[0]^2 + r5448[1]^2)

r5448[0...1] Regulación de estatismo de red Intensidad red Comp. alfa/beta / I_red Compo A/B

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza la componente alfa/beta de la intensidad de red.

Índice: [0] = Alfa
[1] = Beta

Dependencia: Ver también: r5447

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5449[0...1] Regulación de estatismo de red Intensidad red Comp. act./react. / I_red Compo P/Q

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la componente activa/reactiva de la intensidad de red.

Índice:
[0] = Activa
[1] = Reactiva

p5451 BI: Regulador de histéresis de intensidad Modo de operación / Reg_hist_I MO

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para ajustar el modo de operación en el regulador de histéresis de intensidad.
BI: p5451 = Señal 1:
Servicio conjunto (generador de señal y generador auxiliar en la red).
BI: p5451 = Señal 0:
Servicio individual (sólo generador de señal en la red).

r5452.0...3 CO/BO: Regulador de histéresis de intensidad Secuenc. Palabra estado / Reg_hist_I Sec ZSW

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del secuenciador en el regulador de histéresis de intensidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Inicialización	Sí	No	-
01	Vacío	Sí	No	-
02	Normal	Sí	No	-
03	Cortocircuito	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p5457, p5458, p5459
Ver también: F06850

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5453[0...5] Regulador de histéresis de intensidad Sobreintensidad Límite / Reg_hist_I I Lím

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 45.0 [%]	**Máx.** 130.0 [%]	**Ajuste de fábrica** [0...4] 85.0 [%] [5] 115.0 [%]

Descripción: Ajusta la intensidad máxima permitida en caso de sobrecarga y cortocircuito para la intervención de limitación del modulador.

Los límites de intensidad activos resultan de la sobreintensidad parametrizada (p5453) y del ancho de histéresis (p5454).

Índice:
[0] = Modo En vacío (p5451 = Señal 1)
[1] = Modo Normal (p5451 = Señal 1)
[2] = Modo Cortocircuito (p5451 = Señal 1)
[3] = Modo En vacío (p5451 = Señal 0)
[4] = Modo Normal (p5451 = Señal 0)
[5] = Modo Cortocircuito (p5451 = Señal 0)

Dependencia: El límite de sobreintensidad (p5453) no puede ajustarse a un valor menor o igual al ancho de histéresis (p5454).

Ver también: p5454, p5455

Nota: El valor está referido a la intensidad de referencia interna.

p5454[0...5] Regulador de histéresis de intensidad Sobreintens. Ancho hist. / Reg_hist_I I Hist

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 15.0 [%]	**Máx.** 50.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 20.0 [%]

Descripción: Ajusta la histéresis de intensidad permitida en caso de sobrecarga y cortocircuito para la intervención de limitación del modulador.

Los límites de intensidad activos resultan de la sobreintensidad parametrizada (p5453) y del ancho de histéresis (p5454).

Índice:
[0] = Modo En vacío (p5451 = Señal 1)
[1] = Modo Normal (p5451 = Señal 1)
[2] = Modo Cortocircuito (p5451 = Señal 1)
[3] = Modo En vacío (p5451 = Señal 0)
[4] = Modo Normal (p5451 = Señal 0)
[5] = Modo Cortocircuito (p5451 = Señal 0)

Dependencia: El ancho de histéresis (p5454) no puede ajustarse a un valor mayor o igual al límite de sobreintensidad (p5453).

Ver también: p5453

Nota: El valor está referido a la intensidad de referencia interna.

p5455[0...5] Regulador de histéresis de intensidad Sobreintens. Banda tol. / Reg_hist_I I Tol

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 10.0 [%]	**Máx.** 100.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 20.0 [%]

Descripción: Ajusta la banda de tolerancia permitida en caso de sobrecarga y cortocircuito para la intervención de limitación del modulador.

El límite de intensidad activo resulta de la suma del límite de sobreintensidad (p5453) y la banda de tolerancia de sobreintensidad (p5455).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Modo En vacío (p5451 = Señal 1)
[1] = Modo Normal (p5451 = Señal 1)
[2] = Modo Cortocircuito (p5451 = Señal 1)
[3] = Modo En vacío (p5451 = Señal 0)
[4] = Modo Normal (p5451 = Señal 0)
[5] = Modo Cortocircuito (p5451 = Señal 0)

Dependencia: Ver también: p5453

Nota: El valor está referido a la intensidad de referencia interna.

p5456[0...2] Regulador de histéresis de intensidad Configuración / Reg_hist_I Config

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	[0] 1000 0000 0010 0000 bin
		[1] 1000 0000 0010 0000 bin
		[2] 1000 0000 0011 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el regulador de histéresis de intensidad.

Índice: [0] = Vacío
[1] = Modo Normal
[2] = Modo Cortocircuito

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
04	Bloquear amplitud de barrido	Sí	No	-
05	Activar regulación ampliada del límite de intensidad	Sí	No	-
06	Activar limitación de intensidad isócrona	Sí	No	-
10	Activar función de enganche/bloqueo de pulsos	Bloqueo de pulsos	Enganche de pulsos	-
15	Activar modulación Flat-Top	Sí	No	-

Atención: Rel. a bit 04 = 0:
La amplitud de barrido de la frecuencia de pulsación (p1811) se habilita. Sólo válido para p1810.2 = 1.
Rel. a bit 04 = 1:
La amplitud de barrido de la frecuencia de pulsación (p1811) se bloquea. Sólo válido para p1810.2 = 1.

p5457[0...2] Regulador de histéresis de intensidad Frec. puls. Conmutación / Reg_hist_I f_puls

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
50.0 [%]	200.0 [%]	[0] 200.0 [%]
		[1] 100.0 [%]
		[2] 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la frecuencia de pulsación para los estados operativos del regulador de histéresis de intensidad.

Índice: [0] = Vacío
[1] = Modo Normal
[2] = Modo Cortocircuito

Nota: El valor está referido a p1800.
Sólo se permiten divisores de la frecuencia de pulsación en p1800.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5458[0...1] Regulador histéresis intensidad Tiempo mínimo Estado operativo / Reg_hist_I t MO

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [s]	**Máx.** 3.000 [s]	**Ajuste de fábrica** [0] 1.000 [s] [1] 1.000 [s]

Descripción: Ajusta los tiempos mínimos para los estados operativos del regulador de histéresis de intensidad.

Índice: [0] = Modo Normal
[1] = Modo Cortocircuito

Dependencia: Ver también: F06850

Nota: Rel. a p5458[0]:
Tiempo mínimo del estado operativo "Modo nominal" para cambiar a "En vacío".
Rel. a p5458[1]:
Duración permitida del cortocircuito. Si el cortocircuito no se elimina dentro de ese tiempo, el generador de señal se desconecta con el fallo F06850.

p5459[0...3] Regulador histéresis intensidad Secuenciador Cambio de estado / Reg_hist_I Sec

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 200.0 [%]	**Ajuste de fábrica** [0] 10.0 [%] [1] 5.0 [%] [2] 70.0 [%] [3] 75.0 [%]

Descripción: Ajusta los límites para el cambio de estado en el secuenciador del regulador de histéresis de intensidad.

Índice: [0] = Límite inferior intensidad Modo En vacío/Normal
[1] = Límite superior intensidad Modo En vacío/Normal
[2] = Límite inferior de tensión Modo Cortocircuito
[3] = Límite superior de tensión Modo Cortocircuito/Normal

Dependencia: Ver también: r5452

Nota: El valor de intensidad está referido a r0209.
El valor de tensión está referido a p0210.

p5460 VSM2 Entrada Tensión de red Divisor de tensión / VSM2 Entr Div_U

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [%]	**Máx.** 100000.00 [%]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [%]

Descripción: Ajusta un divisor de tensión para el Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Nota: Si se usa la entrada de 690 V (X522) sin divisor de tensión es necesario especificar 0 %.
Si se usa la entrada de 100 V (X521) con divisor de tensión para medir tensiones respecto a punto central es necesario especificar la relación de división multiplicada por 100 %.
Ejemplo:
Tensión de red 1000 V, división de tensión 10:1
--> Tensión en la entrada VSM 100 V
--> p5460 = 10 * 100% = 1000%

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5461[0...n] CO: VSM2 Entrada Tensión de red u1 - u2 / VSM2 Entr u1-u2

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión entre las fases L1 y L2.

Nota: X521.1 o X522.1: Conexión de L1
X521.2 o X522.2: Conexión de L2

r5462[0...n] CO: VSM2 Entrada Tensión de red u2 - u3 / VSM2 Entr u2-u3

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión entre las fases L2 y L3.

Nota: X521.2 o X522.2: Conexión de L2
X521.3 o X522.3: Conexión de L3

r5464[0...n] CO: VSM2 Evaluación de temperatura Estado / VSM2 Temp Estado

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la evaluación de temperatura del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).
Con ello se indica si la temperatura ha sobrepasado el umbral de fallo/alarma.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Umbral de alarma por temperatura sobrepasado	Sí	No	-
01	Umbral de fallo por temperatura sobrepasado	Sí	No	-

p5465[0...n] VSM2 Evaluación de temperatura Tipo de sensor / VSM2 Temp Tip_sens

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	2	0

Descripción: Ajusta el sensor de temperatura para el Voltage Sensing Module 2 (VSM2).
El sensor de temperatura se conecta en los bornes X520.5 y X520.6 del VSM2.

Valor:
0: Ningún sensor
1: PTC
2: KTY84

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5466[0...n] CO: VSM2 Temperatura KTY / VSM2 Temp KTY

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura real de un sensor de temperatura KTY84 conectado al Voltage Sensing Module 2 (VSM2).
Requisitos:
Hay conectado un sensor KTY84 y está ajustado p5465 = 2.

Dependencia: Ver también: p5465

Nota: Para el tipo de sensor PTC (p5465 = 1) es aplicable:
- Por debajo de la temperatura nominal de respuesta r5466 = -50 °C.
- Por encima de la temperatura nominal de respuesta r5466 = 199,9 °C.

p5467[0...n] VSM2 Exceso de temperatura Umbral de alarma / VSM2 Temp Umbr_A

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [°C]	301.00 [°C]	150.00 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de alarma para el sensor de temperatura KTY del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).
Requisitos:
Hay conectado un sensor KTY84 y está ajustado p5465 = 2.

Dependencia: Ver también: p5465
Ver también: A34211

p5468[0...n] VSM2 Exceso de temperatura Umbral de desconexión / VSM2 Temp Umbr_F

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [°C]	301.00 [°C]	180.00 [°C]

Descripción: Ajusta el umbral de desconexión del sensor de temperatura KTY del VSM2 para la vigilancia de una temperatura.

Dependencia: Ver también: p5467
Ver también: F34207

p5469[0...n] VSM2 Exceso de temperatura Histéresis / VSM2 Temp Hist

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 21_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.00 [K]	50.00 [K]	3.00 [K]

Descripción: Ajusta la histéresis del umbral de alarma del VSM2 para la vigilancia de una temperatura.

Dependencia: Ver también: p5467

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5470[0...n] VSM2 Entrada de 10 V Ganancia del transformador de intensidad / VSM2 Gan_transform

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [A]	**Máx.** 1000.000 [A]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [A]

Descripción: Ajusta la ganancia del transformador de intensidad conectado en la entrada de 10 V del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

El parámetro define la intensidad en [A] referida a la tensión de entrada en VSM2 en [V].

Ejemplo:

Transformador de intensidad con 1 V por 200 A

--> p5470 = 200

Nota: El transformador para la fase 1 se conecta en los bornes X520.1 y X520.2 del VSM2.

El transformador para la fase 2 se conecta en los bornes X520.3 y X520.4 del VSM2.

r5471[0...n] CO: VSM2 Entrada de 10 V Transformador de intensidad 1 Valor real / VSM2 Trans1 I_real

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza el valor real de la intensidad del transformador de intensidad n.º 1 en la entrada de 10 V del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Dependencia: Ver también: p5470

Nota: El transformador para la fase 1 se conecta en los bornes X520.1 y X520.2 del VSM2.

r5472[0...n] CO: VSM2 Entrada de 10 V Transformador de intensidad 2 Valor real / VSM2 Trans2 I_real

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza el valor real de la intensidad del transformador de intensidad n.º 2 en la entrada de 10 V del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Dependencia: Ver también: p5470

Nota: El transformador para la fase 2 se conecta en los bornes X520.3 y X520.4 del VSM2.

r5473[0...n] CO: VSM2 Entrada 1 de 10 V Valor real / VSM2 Entr 1 U_real

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión medida en la entrada de 10 V n.º 1 del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Dependencia: Ver también: p5470

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Entrada 1 de 10 V: Bornes X520.1 y X520.2

r5474[0...n] CO: VSM2 Entrada 2 de 10 V Valor real / VSM2 Entr 2 U_real

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0150	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión medida en la entrada de 10 V n.º 2 del Voltage Sensing Module 2 (VSM2).

Dependencia: Ver también: p5470

Nota: Entrada 2 de 10 V: Bornes X520.3 y X520.4

p5478[0...1] Regulación de estatismo de red Límites de intensidad / EstatRed Lím_I

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
50.0 [%]	123.0 [%]	[0] 90.0 [%]
		[1] 123.0 [%]

Descripción: Ajusta la intensidad máxima permitida en caso de sobrecarga o cortocircuito con la regulación de estatismo de red activa (p5401 = señal 1).

Índice:
[0] = Modo Normal
[1] = Modo Cortocircuito

Nota: El valor está referido a r0209.

Los límites de intensidad p5453, p5454 y p5455 para la etapa de mando se ajustan automáticamente.

Con p5478[0] = 50% y p5478[1] = 50% es posible ajustar manualmente los límites de intensidad p5453, p5454, p5455.

Rel. a índice 0:

Límite de intensidad para modo normal y para cortocircuito de red en caso de servicio conjunto con un generador. El valor máximo es 100%.

Rel. a índice 1:

Límite de intensidad para cortocircuito con servicio individual del generador de señal en la red.

r5479[0...4] Regulación de estatismo de red Intensidad permitida / EstatRed I perm

A_INF (Reg estatis red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad de convertidor permitida con la regulación de estatismo de red activa (p5401 = señal 1).

Índice:
[0] = Intensidad de sobrecarga Limitación
[1] = Intensidad de cortocircuito Limitación
[2] = Intensidad permanente permitida con temp. ambiente de 40 °C
[3] = Intensidad permanente permitida con temp. ambiente de 45 °C
[4] = Intensidad permanente permitida con temp. ambiente de 50 °C

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 0:

Intensidad de sobrecarga permitida e intensidad permitida durante un cortocircuito de red con servicio conjunto (p5451). La intensidad del convertidor está limitada a este valor de intensidad.

Rel. a índice 1:

Intensidad permitida durante un cortocircuito de red con servicio individual (p5451). La intensidad del convertidor está limitada a este valor de intensidad.

Rel. a índice 2, 3, 4:

Intensidad de red permitida permanentemente con cos(phi) = 1 para la vigilancia I2t. Si la regulación de estatismo de red está activa (r5402.1 = 1), el contador I2t (r0036) se incrementa por encima de este valor de intensidad.

El límite de intensidad depende de la temperatura ambiente.

Con cos(phi) < 1 se debe tener en cuenta un derating para evitar un exceso de temperatura.

p5480 Transformador Magnetización Modo / Trafo Mag Modo

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	102	0

Descripción: Ajusta el modo para la magnetización del transformador.

Rel. al valor = 11:

Determinación automática de la inductancia magnetizante.

La inductancia magnetizante determinada en r5491 debe aplicarse en p5492 para que sea efectiva.

Rel. al valor = 12:

Determinación automática del desplazamiento de fase del transformador y de la corrección de la ganancia.

El desplazamiento de fase del transformador determinado en r6440 debe aplicarse en p6420 para que sea efectivo.

La corrección de la ganancia determinada en r6441 debe aplicarse en p6421 para que sea efectiva.

Rel. al valor = 13:

Determinación de la inductancia dispersa total del transformador durante una identificación de datos de red. Para ello p3410 = 1 se ajusta automáticamente y en la próxima conexión se realiza una medición de la inductancia. Tras finalizar la medición el convertidor se desconecta de forma autónoma y se setea p3410 = 0.

La inductancia dispersa total del transformador determinada en r5489 debe aplicarse en p5490 para que sea efectiva.

Rel. al valor = 101:

La alimentación pasa a regulación de estatismo de red, pero el interruptor principal/interruptor automático no se cierra. El modo Test requiere que el módulo de función "Regulación de estatismo de red" esté activado (r0108.12 = 1).

Rel. al valor = 102:

Igual al modo Test 1. Sin embargo, no se realiza ninguna sincronización con la red (no se utilizan los datos de medición de VSM2 r5460 y siguientes), sino que la tensión de salida se genera conforme a los datos nominales de p0210, p0211, p5486.

Valor:

0: Desactivado
1: Modo Normal 1
11: Identificación de inductancia magnetizante del transformador
12: Identificación desplazam. fase/corrección ganancia transformador
13: Identificación de inductancia dispersa total del transformador
101: Modo Test 1 (sin mando de interruptor automático)
102: Modo Test 2 (sin mando de interruptor automático, sin VSM2)

Nota: Rel. al valor = 13:

En redes débiles se recomienda reducir la corriente de excitación p3415 para la identificación de la inductancia (p. ej. p3415[0] = p3415[1] = 5%).

Para repetir una medición, p5480 debe ajustarse primero a 1 y, a continuación, de nuevo al valor 13.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5481[0...2] Trafo Magnetiz. Tiempo aceleración/Tiempo de rebote/Timeout / Trafo Mag t_acel

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.10 [s]	100.00 [s]	[0] 2.00 [s]
		[1] 1.00 [s]
		[2] 1.00 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de aceleración para la rampa de tensión, del tiempo de rebote para el interruptor automático y de un tiempo máximo para la sincronización con la red.

Rel. a índice 2:

Si no se alcanza ninguna sincronización con la red una vez transcurrido el tiempo máximo, se emite el aviso A06502.

La duración mínima de la sincronización con la red es del 25% del tiempo máximo (p5481[2]).

Índice:
[0] = Rampa de tensión Tiempo de aceleración
[1] = Interruptor automático Tiempo de rebote
[2] = Sincronización con la red Timeout

r5482 Transformador Magnetización Estado / Trafo Mag Estado

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	9	-

Descripción: Visualiza el estado del secuenciador para la magnetización del transformador.

Valor:
0: Inicialización
1: Esperar a r3402 = 12
2: Magnetización con rampa de tensión en curso
3: Sincronización con la red en curso
4: Esperar a habilitación de LSS (p5483 = Señal 1)
5: Esperar tiempo supresión rebote para desconex. interruptor auto.
6: Transición a modo en curso (r3402 = 9)
7: Operación finalizada
8: Identificación de la inductancia magnetizante
9: Identific. de desplazamiento fase y de corrección ganancia trafo

p5483 BI: Trafo Magnetización Conectar interruptor autom. Fuente de señal / Trafo Mag Con LSS

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para conectar el interruptor automático tras la aceleración de la rampa de tensión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5484[0...2] Transformador Magnetización Periodos de integración / Trafo Mag t_integ

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	1000.00 [ms]	[0] 50.00 [ms] [1] 50.00 [ms] [2] 100.00 [ms]

Descripción: Ajusta los distintos periodos de integración en la magnetización del transformador.

Índice:
[0] = Regulador de ángulo
[1] = Regulador de tensión
[2] = Umbral de tensión

p5485 Transformador Magnetización Umbral de tensión / Trafo Mag Umb_U

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [V]	300 [V]	35 [V]

Descripción: Ajusta la diferencia de tensión permitida entre los vectores tensión de la tensión de red y del Active Line Module (ALM).

Dependencia: Ver también: p5484

p5486 Transformador Tensión asignada del primario / Trafo U_asign pri

A_INF (Trafo red)

Modificable: C2(1, 2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [Vef]	63000.00 [Vef]	400.00 [Vef]

Descripción: Ajusta la tensión asignada del primario del transformador.

p5487[0...1] CI: Transformador Tensión del primario / Trafo U_primario

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	[0] 5461[0] [1] 5462[0]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la tensión de línea medida (u12, u23) en el primario.

Índice:
[0] = Tensión de línea u12
[1] = Tensión de línea u23

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5488[0...2] CO: Transformador Tensión en el secundario transformada / Trafo U_sec trans

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza los componentes para la tensión transformada en el secundario del transformador a partir de la tensión de primario medida (p5487).

Índice:
[0] = Alfa
[1] = Beta
[2] = Amplitud

Dependencia: Ver también: p5487

r5489 Transformador Inductancia dispersa identificada / Trafo L_disp ident

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia dispersa total del transformador de red determinada mediante la identificación automática del transformador (p5480 = 13).

El resultado debe introducirse en el parámetro p5490.

El valor ya introducido en p5490 no está activo durante la identificación.

Dependencia: Ver también: p5480, p5490

p5490 Transformador Inductancia dispersa / Trafo L_disper

A_INF (Trafo red)

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.001 [mH]	1000.000 [mH]	0.100 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia total del transformador de red.

r5491 Transformador Inductancia magnetizante identificada / Trafo L_mag ident

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descripción: Visualiza la inductancia magnetizante del transformador de red determinada mediante la identificación automática del transformador (p5480 = 11).

El resultado debe introducirse en el parámetro p5492.

El valor ya introducido en p5492 no está activo durante la identificación.

Dependencia: Ver también: p5480, p5492

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5492 Transformador Inductancia magnetizante / Trafo L_magnetiz

A_INF (Trafo red)

Modificable: C2(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.10 [mH]	10000.00 [mH]	250.00 [mH]

Descripción: Ajusta la inductancia magnetizante del transformador de red.

Dependencia: Ver también: r5491

r5493.0 CO/BO: Transformador Señales de mando / Trafo Señal mando

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de mando para la magnetización del transformador.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Controlar contactor de puenteo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0863, r3402

Nota: Rel. a bit 00:

La señal sirve para el mando del contactor de puenteo externo en la rama de precarga.

El contactor de puenteo externo se cierra cuando la precarga termina (r3402 > 5) y el interruptor automático no es controlado (r0863.1 = 0).

p5494 Transformador Magnetización Consigna Escalado / Trafo cons escal

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
90.0 [%]	100.0 [%]	100.0 [%]

Descripción: Ajusta el escalado de la tensión de consigna para la magnetización del transformador.

r5497[0...1] CO: Transformador Intensidad en secundario / Trafo I_secund

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza los componentes para la intensidad en el secundario calculada del transformador.

Índice:
[0] = Alfa
[1] = Beta

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5498[0...2] CO: Transformador Tensión en secundario / Trafo U_secund

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza los componentes para la tensión en secundario calculada a partir del filtro (r3467, r3468) mediante el modelo de transformador.

Índice:
[0] = Alfa
[1] = Beta
[2] = Amplitud

Dependencia: Ver también: r3467, r3468, p5490, p5492

p5500 Respaldo de red dinámico Configuración / RespRed din Conf

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 1000 bin

Descripción: Ajusta la configuración del respaldo de red dinámico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Desactivar característica	Sí	No	-
01	Tensión de red Amplitudes alfa/beta	No	Sí	-
02	Modo de respaldo de red con asimetría	No	Sí	-
03	Respaldo de red Sistema inverso Cálculo	Sí	No	-
04	Respaldo red Sistema inverso Umbral tolerancia Característica	No	Sí	-

Dependencia: Ver también: p5507, r5510

Nota:

Rel. a bit 00:

Con p5500.0 = 0 se suma el valor de salida de la característica del respaldo de red a la consigna de corriente reactiva de la regulación:

r0075 = p3610 + p3611 + r3471 + r5510[0].

Con p5500.0 = 1 se resta dicho valor a la consigna de corriente reactiva p3611 si el respaldo de red dinámico está activo (p5502.1 = 1). Entonces es aplicable:

r0075 = p3610 + r3471 + r5510[0].

Rel. a bit 01:

Sólo efectivo con p5500.3 = 0.

Con p5500.1 = 0 se determinan las amplitudes alfa y beta de la tensión de red filtradas con p5507[2]. Como valor de entrada para la característica del respaldo de red se utiliza el valor absoluto de la tensión de red calculado a partir de dichas amplitudes. Con ello, si se produce un fallo de red asimétrico, se evita que oscile la consigna de corriente reactiva (r5510).

Con p5500.1 = 1 se utiliza el valor absoluto filtrado de la tensión de red medida como valor de entrada para la característica del respaldo de red. El filtrado se ajusta con p5507[3].

Rel. a bit 02:

Sólo efectivo con p5500.1 = 0 y p5500.3 = 0.

Con p5500.2 = 0 se utiliza el valor máximo de amplitud de la tensión de red alfa y beta como valor de entrada de la característica del respaldo de red. Por lo tanto, la consigna de corriente reactiva (r5510) permanece aproximadamente constante también en caso de fallos de red asimétricos. Se reducen las oscilaciones de potencia en el circuito intermedio.

Con p5500.2 = 1 se utiliza el promedio de amplitud de la tensión de red alfa y beta como valor de entrada de la característica del respaldo de red.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rel. a bit 03:

Con p5500.3 = 0 no se calcula ninguna consigna de intensidad del sistema inverso según la característica. Así pues, las consignas para los reguladores de intensidad del sistema inverso también son iguales a 0 en caso de asimetría de la red.

Con p5500.3 = 1, si la tensión de red es asimétrica, se calcula una consigna de intensidad del sistema inverso que contrarresta la asimetría de la tensión y que, de este modo, respalda la red.

La intensidad del sistema inverso se mantiene con ayuda del regulador del sistema inverso (p3636 y siguientes).

El regulador del sistema inverso se activa y desactiva automáticamente (es aplicable p3636.0 = p5500.3).

Rel. a bit 04:

Sólo efectivo con p5500.3 = 1.

Con p5500.4 = 0 se genera una consigna de intensidad del sistema inverso según característica p5505/p5506 si la diferencia entre dos amplitudes de tensión de fase de red es mayor que p5509[8] y la amplitud de al menos una tensión de fase de red sobrepasa la banda de tolerancia de la red según la característica.

Con p5500.4 = 1 basta con que la diferencia entre dos amplitudes de tensión de fase de red sea mayor que p5509[9] para que se mantenga una intensidad de respaldo del sistema inverso según la característica.

p5501 BI: Respaldo de red dinámico Activación / Resp red din Act

A_INF (Respaldo red din)

Modifiable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para activar el respaldo de red dinámico.

BI: p5501 = Señal 1:

Activa el respaldo de red dinámico.

BI: p5501 = Señal 0:

Desactiva el respaldo de red dinámico.

Recomend.: El tiempo de filtro del PLL de red (p3458[1]) debe ajustarse a un valor mayor que 20 ms a fin de garantizar un funcionamiento estable incluso con caídas de red importantes.

Atención: La activación del respaldo de red dinámico sólo es posible si las etapas de potencia disponen de una etapa de mando con regulación del límite de intensidad (r0192.19 = 1).

Nota: Con respaldo de red desactivado es aplicable:

En caso de fallos de red, la alimentación ejecuta la reacción de pérdida de fase estándar para aplicaciones de accionamiento (ver A06205).

Con respaldo de red activado es aplicable:

En caso de fallos de red, se realiza un respaldo de red según la característica ajustada (p5505, p5506).

r5502.0...4 CO/BO: Respaldo de red dinámico Palabra de estado / Resp red din ZSW

A_INF (Respaldo red din)

Modifiable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del respaldo de red dinámico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Tensión de red en la banda de tolerancia permitida	Sí	No	-
01	Tensión de red fuera de la banda de tolerancia	Sí	No	-
02	Asimetría de red fuera de la banda de tolerancia	Sí	No	-
03	Regulación del límite de intensidad activa	Sí	No	-
04	Estado operativo Cortocircuito de red activo	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 02:
La banda de tolerancia se ajusta con p5509[8, 9].
Rel. a bit 04:
La palabra de estado del secuenciador se visualiza en r5522.

p5504[0...1] CI: Respaldo de red dinámico Tensión Fuente de señal / Resp red din U F_s

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997, 7999
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	[0] 3468[0] [1] 3468[1]

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la tensión de red en coordenadas alfa/beta.
Las señales se utilizan como valores de entrada de la característica para el respaldo de red dinámico (p5505, p5506).

Índice: [0] = Alfa
[1] = Beta

Dependencia: Ver también: r0072, r3468, r5488, r5498, p5505, p5506

Nota: Algunas posibles fuentes de señal convenientes son, p. ej., r3468, r5488 o r5498.
Con p5504[0] = 0 o p5504[1] = 0 es aplicable:
Para la tensión de red se utiliza el modelo de motor interno sin filtrar de la regulación de intensidad.

p5505[0...3] Respaldo de red dinámico Característica Valores de tensión / RespRed din Car U

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	[0] 10.0 [%] [1] 50.0 [%] [2] 10.0 [%] [3] 50.0 [%]

Descripción: Ajusta los valores de tensión de la característica para el respaldo de red dinámico.
Los puntos de característica para la desviación de tensión positiva y negativa se ajustan por separado.
Las características positiva y negativa se definen respectivamente a partir de su punto inicial y final.
Desviación positiva de la tensión:
- Punto inicial: p5505[0], p5506[0]
- Punto final: p5505[1], p5506[1]
Desviación negativa de la tensión:
- Punto inicial: p5505[2], p5506[2]
- Punto final: p5505[3], p5506[3]

Índice: [0] = Característica positiva Punto inicial
[1] = Característica positiva Punto final
[2] = Característica negativa Punto inicial
[3] = Característica negativa Punto final

Dependencia: Ver también: p5506

Nota: Los valores de tensión están referidos a p0210.
En desviaciones de la tensión entre los puntos iniciales de la característica positiva y negativa (p5505[0], p5505[2]) no se realiza ningún respaldo de red dinámico.
En desviaciones de la tensión por encima de los puntos finales de la característica positiva o negativa (p5505[1], p5505[3]) se limita el respaldo de red a la consigna de corriente reactiva del punto final correspondiente (p5506[1], p5506[3]).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5506[0...3] Respaldo de red din. Característica Consigna corriente reactiva / RespRed din Car I

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	[0] 20.0 [%]
		[1] 100.0 [%]
		[2] 20.0 [%]
		[3] 100.0 [%]

Descripción: Ajusta la consigna de corriente reactiva de la característica para el respaldo de red dinámico.

Para más información, ver p5505.

Índice:
[0] = Característica positiva Punto inicial
[1] = Característica positiva Punto final
[2] = Característica negativa Punto inicial
[3] = Característica negativa Punto final

Dependencia: Ver también: p5505

Nota: Los valores están referidos a r0207.

p5507[0...3] Respaldo de red dinámico Tiempos / Resp red din Tiemp

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	10000.00 [ms]	[0] 500.00 [ms]
		[1] 2.00 [ms]
		[2] 20.00 [ms]
		[3] 4.00 [ms]

Descripción: Ajusta los valores de tiempo para el respaldo de red dinámico.

Índice:
[0] = Tiempo mínimo Respaldo de red dinámico
[1] = Tiempo mínimo Fallo de red
[2] = Tiempo de filtro alfa/beta
[3] = Tiempo de filtro Valor momentáneo

Dependencia: Ver también: p5500

Nota: Rel. a índice 0:

Tiempo mínimo para seguir con el respaldo de red según característica después de que haya vuelto la tensión de red a la banda de tolerancia admisible entre ambos puntos iniciales (p5505[0], p5505[2]).

Rel. a índice 1:

Tiempo mínimo de un fallo de red para el comienzo del respaldo de red según característica.

Si se sale de forma homogénea de la banda de tolerancia entre ambos puntos iniciales de las características durante este intervalo de tiempo como mínimo, el respaldo de tensión se inicia según característica.

Rel. a índice 2:

Tiempo de filtro para el cálculo de las amplitudes alfa y beta de la tensión de red con p5500.1 = 0.

A partir de estas amplitudes alfa y beta se calcula un valor estimado para el valor absoluto de la tensión de red actual y se utiliza como valor de entrada para la característica del respaldo de red.

Un tiempo de filtro más pequeño que un periodo de red no tiene sentido.

Si el valor absoluto estimado difiere más del 25% de la tensión medida filtrada, se utiliza la medida filtrada. Esto equivale a una conmutación automática temporal de p5500.1 = 0 a p5500.1 = 1.

Rel. a índice 3:

Tiempo de filtro para el valor absoluto medido de la tensión de red con p5500.1 = 1.

Se utiliza el valor absoluto filtrado de la tensión de red como valor de entrada para la característica del respaldo de red.

Con p5507[3] = 0 el filtrado está desactivado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5508 Respaldo de red dinámico Umbral Vdc / ResRed din Umb Vdc

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-200 [V]	0 [V]	-50 [V]

Descripción: Ajusta el umbral para la tensión del circuito intermedio (Vdc) para la reducción de la consigna de corriente reactiva del respaldo de red dinámico.

El valor representa un offset respecto a la tensión máxima en circuito intermedio, de manera que el umbral de intervención resulta de la suma de r0297 y p5508.

Dependencia: Ver también: r0297

Nota: Para evitar una desconexión inminente debido a sobretensión en el circuito intermedio, se reduce la consigna de corriente reactiva para el respaldo de red dinámico. En su lugar se utiliza la intensidad del convertidor disponible como corriente activa para la reducción de la tensión del circuito intermedio.

p5509[0...10] Respaldo de red dinámico Valores de escalado / Resp red din Esca

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.10 [%]	200.00 [%]	[0] 40.00 [%]
		[1] 40.00 [%]
		[2] 4.00 [%]
		[3] 1.00 [%]
		[4] 100.00 [%]
		[5] 100.00 [%]
		[6] 1.00 [%]
		[7] 100.00 [%]
		[8] 100.00 [%]
		[9] 10.00 [%]
		[10] 5.00 [%]

Descripción: Ajusta los valores de escalado para el respaldo de red dinámico.

Índice:
[0] = Rampa Corriente reactiva en comienzo/final del respaldo de red
[1] = Rampa Corriente reactiva al superar umbral Vdc
[2] = Rampa Corriente reactiva no alcanza umbral Vdc
[3] = Histéresis Tensión de red para final del respaldo de red
[4] = Tensión de referencia Escalado
[5] = Limitación de intensidad Escalado
[6] = Modificación tensión red para cálculo rápido sistema inverso
[7] = Asimetría de red Límite de intensidad Sistema directo
[8] = Asimetría de red Límite de intensidad Sistema inverso
[9] = Asimetría de red Valor mínimo para comienzo del respaldo de red
[10] = Asimetría de red Valor máximo para fin del respaldo de red

Dependencia: Ver también: p5505, p5506, p5508

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota:

Rel. a índice 0:

Cambio de la consigna de corriente reactiva (%/ms) al principio y al final de un respaldo de red dinámico.

Con ello se evitan los saltos de corriente reactiva al superar los puntos iniciales de la tensión de red (p5505[0], p5505[2]).

Rel. a índice 1:

Cambio de la consigna de corriente reactiva (%/ms) al superar el umbral Vdc máximo (p5508).

Para evitar oscilaciones debe aplicarse: p5509[1] > p5509[2].

Rel. a índice 2:

Cambio de la consigna de corriente reactiva (%/ms) al bajar del umbral Vdc máximo (p5508).

Para evitar oscilaciones debe aplicarse: p5509[1] > p5509[2].

Rel. a índice 3:

Ajusta la histéresis de la tensión de red para finalizar el respaldo de red (en porcentaje de la tensión de conexión p0210).

Para finalizar el respaldo de red, la tensión de red debe encontrarse en el intervalo reducido en el ancho de histéresis, que está definido con los puntos iniciales p5505[0] y p5505[2], así como con el ancho de histéresis p5509[3].

Rel. a índice 4:

Ajusta el factor de escala de la tensión de referencia para el respaldo de red dinámico (en porcentaje de la tensión de conexión p0210).

Como punto cero de tensión de la característica se activa por lo tanto el producto p0210 x p5509[4].

Rel. a índice 5:

Ajusta el factor de escala del valor absoluto máximo permitido de la intensidad del convertidor con respaldo de red dinámico (en porcentaje de la máxima intensidad del convertidor r0209).

Los valores superiores al 100% no actúan.

Rel. a índice 6:

Sólo efectivo con p5500.3 = 1.

Ajusta la variación porcentual de tensión (en % de p0210) a partir de la cual se produce una adaptación rápida de las amplitudes calculadas del sistema directo y el sistema inverso. Con esto se consigue un rápido respaldo de la red en caso de perturbaciones bruscas.

Rel. a índice 7:

Sólo efectivo con p5500.3 = 1.

Ajusta en % de r0207 la corriente reactiva máxima del sistema directo para el respaldo de la red en caso de asimetría de esta (r5502.2 = 1).

Rel. a índice 8:

Sólo efectivo con p5500.3 = 1.

Ajusta en % de r0207 la intensidad absoluta máxima del sistema inverso para el respaldo de la red en caso de asimetría de esta (r5502.2 = 1).

Rel. a índice 9:

Sólo efectivo con p5500.3 = 1.

Ajusta el valor mínimo de asimetría de tensión con el fin de mantener una intensidad del sistema inverso para el respaldo de red asimétrico.

Para p5500.4 = 1 se mantiene ya una intensidad del sistema inverso si la asimetría de la tensión supera el valor ajustado.

En el caso de p5500.4 = 0, también se debe haber superado la condición de tolerancia de la característica p5505/p5506 para una de las tensiones de fase como mínimo.

Rel. a índice 10:

Sólo efectivo con p5500.3 = 1.

Ajusta el valor máximo de asimetría de tensión para finalizar un respaldo de red asimétrico.

Los parámetros p5509[9] y p5509[10] definen de este modo un rango de histéresis.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5510[0...7] CO: Respaldo de red dinámico Salida / Resp red din Sal

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la consigna de corriente reactiva que se calcula según la característica para el respaldo de red dinámico (p5505, p5506).

Índice:
[0] = Consigna de corriente reactiva no limitada
[1] = Consigna de corriente reactiva Umbral Vdc
[2] = Consigna de corriente reactiva Rampa
[3] = Consigna de corriente reactiva Característica
[4] = Sistema inverso Consigna de intensidad activa ilimitada
[5] = Sistema inverso Consigna de intensidad activa Característica
[6] = Sistema inverso Consigna de intensidad reactiva ilimitada
[7] = Sistema inverso Consigna de intensidad reactiva Característica

Dependencia: Ver también: p5505, p5506

Nota: Rel. a índice 0:

Salida de la característica tras la suma de la consigna de corriente reactiva antes de la limitación de intensidad. La consigna de corriente reactiva, activa para la regulación de intensidad, incluido el respaldo de red dinámico se muestra en r0075.

Rel. a índice 1:

Salida de la característica tras la corrección debido a umbral Vdc (p5508).

Rel. a índice 2:

Salida de la característica tras función rampa.

Rel. a índice 3:

Salida de la característica para el respaldo de red dinámico.

Rel. a índice 4:

Consigna para la corriente activa en el sistema inverso antes de la limitación de corriente.

Rel. a índice 5:

Salida de la característica para la corriente activa en el sistema inverso.

Rel. a índice 6:

Consigna para la corriente reactiva en el sistema inverso antes de la limitación de corriente.

Rel. a índice 7:

Salida de la característica para la corriente reactiva en el sistema inverso.

r5511[0...1] CO: Respaldo de red dinámico Tensión de red Amplitud / R red din U Ampl

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la amplitud alfa y beta calculada de la tensión de red.

Las amplitudes se calculan a partir de las coordenadas alfa y beta de las medidas de tensión actuales (p5504).

Índice:
[0] = Alfa
[1] = Beta

Dependencia: Ver también: p5500, p5504

Nota: La amplitud alfa y beta determinada se utiliza en función de la configuración ajustada (p5500) para el cálculo del respaldo de red.

Una asimetría de red no se reconoce necesariamente por tener amplitudes alfa y beta diferentes.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5512[0...1] CO: Respaldo de red dinámico Tensión de red Valor absoluto / R red din U Valor

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7997, 7999
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la tensión calculada a partir de las tensiones de entrada alfa y beta (p5504).

Índice:
[0] = Tensión de red Característica Entrada
[1] = Tensión de red filtrada

Dependencia: Ver también: p5505, p5506

Nota:
Rel. a índice 0:
Visualiza la tensión activa para la entrada de la característica para el respaldo de red dinámico.
Rel. a índice 1:
Visualiza la tensión tras filtrado del valor real según p5507[3].
Este valor se utiliza para p5500.1 = 1 como valor de entrada para la característica.
Con p5500.1 = 0 se utilizan las amplitudes alfa/beta (r5511) para el cálculo de la tensión.

r5513[0...3] CO: Respaldo de red dinámico Tensión de red sistema directo/inverso / U red din dir/inv

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** 5_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [Vef]	**Máx.** - [Vef]	**Ajuste de fábrica** - [Vef]

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la tensión de red (p5504) para la componente directa e inversa.

Índice:
[0] = Sistema directo Componente activa
[1] = Sistema directo Componente reactiva
[2] = Sistema inverso Componente activa
[3] = Sistema inverso Componente reactiva

Dependencia: Ver también: p5500, p5504

Nota: Las tensiones activas y reactivas determinadas del sistema directo e inverso se utilizan en función de la configuración ajustada (p5500.3) para el cálculo del respaldo de red.

r5514[0...1] CO: Respaldo de red dinámico Consigna de intensidad alfa/beta / Red din I a/b

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza la consigna para la intensidad de red de los bornes de entrada de la etapa de potencia en componentes alfa/beta.

Índice:
[0] = Alfa
[1] = Beta

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r5522.0...3 CO/BO: Respaldo de red dinámico Secuenciador Palabra de estado / ResRed din Sec ZSW

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado del secuenciador en el regulador de histéresis de intensidad.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Inicialización	Sí	No	-
01	Vacío	Sí	No	-
02	Normal	Sí	No	-
03	Cortocircuito	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p5528, p5529
Ver también: F06850

p5528[0...1] Respaldo de red dinámico Tiempo mínimo Estado operativo / R red din t Est op

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [s]	3.000 [s]	[0] 1.000 [s]
		[1] 2.000 [s]

Descripción: Ajusta los tiempos para los estados operativos del regulador de histéresis de intensidad.

Índice:
[0] = Tiempo mínimo Estado normal
[1] = Tiempo mínimo Estado de cortocircuito

Dependencia: Ver también: A06849, F06850

Nota: Rel. a índice 0:
Tiempo mínimo del estado operativo "Modo nominal" para cambiar a "En vacío".
Rel. a índice 1:
Duración permitida del cortocircuito.
Si el cortocircuito no se elimina dentro de ese tiempo, el generador de señal se desconecta con el fallo F06850.

p5529[0...3] Respaldo de red dinámico Secuenciador Cambio de estado / R red din Sec Est

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0 [%]	200.0 [%]	[0] 10.0 [%]
		[1] 5.0 [%]
		[2] 65.0 [%]
		[3] 70.0 [%]

Descripción: Ajusta los límites para el cambio de estado en el secuenciador del regulador de histéresis de intensidad.

Índice:
[0] = Intensidad mínima para el cambio de estado En vacío/Modo nominal
[1] = Intensidad máxima para el cambio de estado Modo nominal/En vacío
[2] = Tensión mínima para el cambio de estado a Cortocircuito
[3] = Tensión máxima para cambio de estado Cortocircuito/Modo nominal

Dependencia: Ver también: r5522

Nota: El valor de intensidad está referido a r0209.
El valor de tensión está referido a p0210.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5540 Vigilancia de red Configuración / Vigil red config

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0011 bin

Descripción: Ajusta la configuración para la vigilancia de red.

La vigilancia de red se activa con la señal de entrada de binector p5541 = 1.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Vigilancia de tensión y de frecuencia	Sí	No	-
01	Procedimiento de desplazamiento de frecuencia AISL	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p5541

Nota: AISL: Anti Islanding (detección de red aislada)

Rel. a bit 00:

Las bandas de vigilancia del criterio de tensión y frecuencia se definen por medio de los umbrales p5543 y p5544.

Rel. a bit 01:

El procedimiento de desplazamiento de frecuencia modifica de forma activa la frecuencia inyectada. En caso de formación de una red aislada, esto provoca la vulneración de la banda de frecuencia admisible. Se produce una desconexión mediante el fallo F06851.

p5541 BI: Vigilancia de red Activación / Vigil red activ

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7999
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la activación de la vigilancia de red.

BI: p5541 = Señal 1:

Activación de la vigilancia de red.

BI: p5541 = Señal 0:

Desactivación de la vigilancia de red.

Dependencia: Ver también: p5540

Nota: Se activan los procedimientos y vigilancias seleccionados en el parámetro de configuración (p5540).

r5542.0...9 CO/BO: Vigilancia de red Palabra de estado / Vigil red ZSW

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7999
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza, y saca por conector, la palabra de estado de la vigilancia de red.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	00	Vigilancia de red activada	Sí	No	-
	01	Vigilancia de tensión y de frecuencia activa	Sí	No	-
	02	Procedimiento de desplazamiento de frecuencia AISL activo	Sí	No	-
	06	Vigilancia de tensión AISL, umbral inferior superado	Sí	No	-
	07	Vigilancia de tensión AISL, umbral superior superado	Sí	No	-
	08	Vigilancia de frecuencia AISL, umbral inferior superado	Sí	No	-
	09	Vigilancia de frecuencia AISL, umbral superior superado	Sí	No	-

Nota: AISL: Anti Islanding (detección de red aislada)

p5543[0...1] Vigilancia de red Umbral de tensión / Vigil red Umbr U

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 7999
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
50.0 [%]	120.0 [%]	[0] 110.0 [%] [1] 88.0 [%]

Descripción: Ajusta el umbral de tensión para la vigilancia de red.
El ajuste se realiza en % de p0210.

Índice: [0] = Superior
[1] = Inferior

Dependencia: Ver también: F06851

Nota: Se obtienen los siguientes umbrales efectivos de criterio de tensión:
Umbral superior = p0210 x p5543[0]
Umbral inferior = p0210 x p5543[1]

p5544[0...1] Vigilancia de red Umbral de frecuencia / Vigil red Umbr fr

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 7999
Grupo Parám.: - | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.1 [Hz]	3.0 [Hz]	[0] 0.5 [Hz] [1] 0.7 [Hz]

Descripción: Ajusta el umbral de frecuencia relativa para la vigilancia de red.
El ajuste se realiza en forma de desviación de p0211.

Índice: [0] = Superior
[1] = Inferior

Dependencia: Ver también: F06851

Nota: Se obtienen los siguientes umbrales efectivos de criterio de frecuencia:
Umbral superior = p0211 + p5544[0]
Umbral inferior = p0211 - p5544[1]

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p5545[0...1] Vigilancia de red Tiempos / Vigil red Tiempos

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7999
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 300000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** [0] 150.00 [ms] [1] 50.00 [ms]

Descripción: Ajusta los valores de tiempo para la vigilancia de red.

Índice: [0] = Vigilancia tensión y frecuencia Tiempo de desconexión mínimo
[1] = Frecuencia de circuito de entrada AISL Tiempo de filtro

Dependencia: Ver también: p5500, p5543, p5544

Nota: AISL: Anti Islanding (detección de red aislada)

p5547[0] Vigilancia de red Frecuencias / Vigil red frec

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7999
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.01 [Hz]	**Máx.** 1.00 [Hz]	**Ajuste de fábrica** 0.10 [Hz]

Descripción: Ajusta las frecuencias para la vigilancia de red.

Índice: [0] = Desplazamiento de frecuencia AISL Frecuencia de excitación

Nota: AISL: Anti Islanding (detección de red aislada)

Rel. a índice 0:

En caso de fluctuación de la frecuencia por debajo de la frecuencia de excitación ajustada, se supone una variación normal de la frecuencia de red. En caso de fluctuación de frecuencia por encima de la frecuencia de excitación ajustada, se excita el algoritmo de la detección de red aislada.

p5548[0] Vigilancia de red Ganancias / Vigil red Gananc

A_INF (Respaldo red din)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 7999
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -10.0	**Máx.** 10.0	**Ajuste de fábrica** 0.1

Descripción: Ajusta las ganancias para la vigilancia de red.

Índice: [0] = Desplazamiento de frecuencia AISL Desviación de frecuencia

Nota: AISL: Anti Islanding (detección de red aislada)

Rel. a índice 0:

Ajusta la ganancia para la desviación de frecuencia con el procedimiento de desplazamiento de frecuencia.

p6420 Transformador de red Desplazamiento de fase / Tr Desplaz_fase

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -180.00 [°]	**Máx.** 179.90 [°]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [°]

Descripción: Ajusta el desplazamiento de fase entre la tensión del primario y la tensión del secundario del transformador de red.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El desplazamiento de fase se refiere al primario del transformador que está conectado a la red. El secundario se conecta a la alimentación.

Ejemplo:

Un transformador Dy5n tiene un desplazamiento de fase de -5 x 30° = -150°.

Esto significa que la tensión del secundario se desplaza -150° con respecto a la del primario; la tensión del primario adelanta 150° rápidamente.

Este desplazamiento de fase se tiene que determinar en la puesta en marcha.

p6421 Transformador de red Ganancia Corrección / Trafo Gan Corr

A_INF (Trafo red)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 50.000 [%]	**Máx.** 200.000 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.000 [%]

Descripción: Ajusta la corrección del factor de ganancia para el calibrado fino de la relación de transmisión del transformador de red.

Dependencia: Ver también: r6441

r6440 Transformador de red Desplazamiento de fase identificado / Tr Desp fase ident

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [°]	**Máx.** - [°]	**Ajuste de fábrica** - [°]

Descripción: Visualiza el desplazamiento de fase, determinado mediante la identificación automática del transformador (p5480 = 12), entre la tensión del primario y la tensión del secundario del transformador de red.

Dependencia: Ver también: p5480, p6420

Nota: El desplazamiento de fase se refiere al primario del transformador que está conectado a la red. El secundario se conecta a la alimentación.

Ejemplo:

Un transformador Dy5n tiene un desplazamiento de fase de -5 x 30° = -150°.

Esto significa que la tensión del secundario se desplaza -150° con respecto a la del primario; la tensión del primario adelanta 150° rápidamente.

El resultado debe introducirse en p6420. El valor ya introducido en p6420 no está activo durante la identificación.

r6441 Transformador de red Adaptación de ganancia identificada / Trafo Gan Ident

A_INF (Trafo red)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. - [%]	**Máx.** - [%]	**Ajuste de fábrica** - [%]

Descripción: Visualiza la corrección identificada del factor de ganancia (p5480 = 12) para el calibrado fino de la relación de transmisión del transformador de red.

Dependencia: Ver también: p6421

Nota: El resultado deberá ajustarse en p6421. El valor ya introducido en p6421 no está activo durante la identificación.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7000 Conex_paral Nº etapas de potencia activas / Nº de EP activas

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las etapas de potencia activas en caso de conexión en paralelo.

Dependencia: Ver también: p7001

p7001[0...n] Conex_paral Habilitación etapas de potencia / Habil. EP

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Habilitación de las etapas de potencia en la conexión en paralelo.

Valor:
0: Desactivado
1: Activado

Dependencia: Ver también: r7000

Nota: En motores con sistemas de devanado separados (p7003 = 1) no es posible bloquear una etapa de potencia individual.

p7001 es reseteado automáticamente si se desactiva una etapa de potencia a través de p0125 ó p0895.

r7002[0...n] Conex_paral Estado etapas de potencia / Estado EP

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	-

Descripción: Visualiza el estado de las etapas de potencia en la conexión en paralelo.

Valor:
0: Impuls bloqueados
1: Impuls habilitados

Dependencia: Ver también: r7000, p7001

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7003 Conex_paral Sist. devanados / Sist. devanados

VECTOR (Paralelo)

Modificable: C2(2)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción:

Visualiza el sistema de devanados en caso de conexión en paralelo.

Dependiendo del ajuste resultan las siguientes condiciones:

Sistema de devanado único (p7003 = 0):

- La rutina de identificación de los datos del motor (p1910) determina la resistencia estatórica y la resistencia del cable. En p0352 se introduce la resistencia del cable de un Motor Module individual.

- Tras la identificación de los datos del motor queda activada por defecto la simetrización de la corriente (p7035 = 1).

- Es posible activar y desactivar Motor Modules individuales (p7001).

Varios sistemas de devanado o motores separados (p7003 = 1):

- La rutina de identificación de los datos del motor (p1910) determina la resistencia total. La resistencia del cable no se mide, sino que se introduce como proporción de la resistencia total (ver p0352).

- Todos los Motor Module están activados. No es posible desactivar un Motor Module.

Valor:

0: Sistema de devanado único
1: Varios sistemas de devanado o motores separados

Dependencia:

Ver también: p1802

p7010 Conex_paral Asimetría de intensidad Umbral de alarma / i_asim. Umb alarma

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2 [%]	100 [%]	20 [%]

Descripción:

Ajusta el valor de alarma para detecta asimetrías de intensidad en el circuito en paralelo.

Para ello se evalúa la desviación de la media del valor medido. El valor indicado está referido a la intensidad asignada de la etapa de potencia (p7251[0]).

Dependencia:

Ver también: r7251

Ver también: A05052

p7011 Conex_paral Asimetría tensión en circ. interm. Umbral de alarma / Vdc_asím UmbrAlarm

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2 [%]	100 [%]	10 [%]

Descripción:

Ajusta el valor de alarma para detectar asimetrías de tensiones en circuito intermedio en la conexión en paralelo.

Para ello se evalúa la desviación de la media del valor medido. El valor indicado está referido a la tensión asignada en el circuito intermedio.

Dependencia:

Ver también: A05053

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7020[0...n] CO: Conex_paral Desviación intensidad en fase U / Fase U Desv de I

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la desviación de la media de la intensidad real medida de la fase U, expresada como valor de pico
La desviación máxima de la media se indica en r7025.

Dependencia: Ver también: r7021, r7022, r7025

r7021[0...n] CO: Conex_paral Desviación intensidad en fase V / Fase V Desv de I

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la desviación de la media de la intensidad real medida de la fase V, expresada como valor de pico
La desviación máxima de la media se indica en r7026.

Dependencia: Ver también: r7020, r7022, r7026

r7022[0...n] CO: Conex_paral Desviación intensidad en fase W / Fase W Desv de I

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la desviación de la media de la intensidad real medida de la fase W, expresada como valor de pico
La desviación máxima de la media se indica en r7027.

Dependencia: Ver también: r7020, r7021, r7027

r7025 CO: Conex_paral Desviación máx. intensidades fase U / Fase U Máx des_i

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la desviación absoluta máxima de la media de la intensidad real medida de la fase U, expresada como valor de pico
La desviación de la media de las diferentes intensidades se indica en r7020.

Dependencia: Ver también: r7020, r7026, r7027
Ver también: A05052

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7026 CO: Conex_paral Desviación máx. intensidades fase V / Fase V Máx des_i

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la desviación absoluta máxima de la media de la intensidad real medida de la fase V, expresada como valor de pico

La desviación de la media de las diferentes intensidades se indica en r7021.

Dependencia: Ver también: r7021, r7025, r7027

Ver también: A05052

r7027 CO: Conex_paral Desviación máx. intensidades fase W / Fase W Máx des_i

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la desviación absoluta máxima de la media de la intensidad real medida de la fase W, expresada como valor de pico

La desviación de la media de las diferentes intensidades se indica en r7022.

Dependencia: Ver también: r7022, r7025, r7026

Ver también: A05052

r7030[0...n] CO: Conex_paral Tensión circ. intermedio Desviación / Vdc Desviación

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la desviación de la media de la tensión medida en el circuito intermedio.

La desviación máxima de la media se indica en r7031.

Dependencia: Ver también: r7031

r7031 CO: Conex_paral Tensión circ. intermedio Desviación máxima / Vdc Desviación máx

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la desviación absoluta máxima de la media de la tensión medida en el circuito intermedio.

La desviación de la media de las diferentes tensiones se indica en r7030.

Dependencia: Ver también: r7030

Ver también: A05053

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7035 Alimentación Conex_paral Reg. corriente circulante Modo / I_circ MO

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Ajusta el modo de operación de la regulación de corriente circulante.

La regulación de corriente circulante se encarga del reparto simétrico de las corrientes totales en los diversos convertidores individuales.

Valor:
0: Regulación de corriente circulante desactivada
1: Regulación de corriente circulante activada

p7035[0...n] Conex_paral Reg. corriente circulante Modo / I_circ MO

VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Ajusta el modo de operación de la regulación de corriente circulante.

La regulación de corriente circulante se encarga del reparto simétrico de las corrientes totales en los diversos convertidores individuales.

Valor:
0: Regulación de corriente circulante desactivada
1: Regulación de corriente circulante activada

p7036 Alimentación Conex_paral Reg. corriente circulante Ganancia P / I_circ Kp

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00000 [%]	1000.00000 [%]	100.00000 [%]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional normalizado para el regulador de corriente circulante.

Nota: El valor 100 % se corresponde con el ajuste básico derivado de los parámetros del sistema regulado (p3421, p3622).

p7036[0...n] Conex_paral Reg. corriente circulante Ganancia P / I_circ Kp

VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00000 [ohmios]	200.00000 [ohmios]	0.00000 [ohmios]

Descripción: Ajusta la ganancia proporcional para el regulador de corriente circulante.

El parámetro está predeterminado a la resistencia del cable.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7037 Alimentación Conex_paral Reg. corr. circulante T ac. integral / I_circ Tn

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0 [%]	**Máx.** 100000.0 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.0 [%]

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral normalizado del regulador de corriente circulante.

Nota: El valor 100 % se corresponde con el ajuste básico derivado del tiempo de muestreo del regulador p0115[0].
Ajustando p7037 = 0 se desactiva la acción integral del regulador.

p7037[0...n] Conex_paral Reg. corr. circulante T ac. integral / I_circ Tn

VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_CON	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 2.0	**Máx.** 1000.0	**Ajuste de fábrica** 4.0

Descripción: Ajusta el tiempo de acción integral del regulador de corriente circulante.
El parámetro está referido al tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).

Dependencia: Ver también: p0115

p7038 Alimentación Conex_paral Reg. corriente circulante Límite / I_circ Lím

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1 [%]	**Máx.** 100 [%]	**Ajuste de fábrica** 100 [%]

Descripción: Ajusta la limitación de los valores de salida del regulador de corriente circulante.
El parámetro está referido, según fase, a los tiempos de enclavamiento de válvula (p1828, p1829, p1830).

p7038[0...n] Conex_paral Reg. corr. circulante Límite / I_circ Lím

VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** CALC_MOD_ALL	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** DDS, p0180	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1 [%]	**Máx.** 100 [%]	**Ajuste de fábrica** 50 [%]

Descripción: Ajusta la limitación de los valores de salida del regulador de corriente circulante.
El parámetro está referido, según fase, a los tiempos de enclavamiento de válvula (p1828, p1829, p1830).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7040[0...n] Conex_paral Corrección tiempo enclav. válvula fase U / Comp t_encl U

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000000.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Al tiempo de enclavamiento de válvula a compensar para la fase U (p1828) del Motor Modul se suma el tiempo de corrección.

El valor de corrección sirve para compensar los tiempos de enclavamiento de válvula debidos a la dispersión entre ejemplares de Motor Modules en caso de conexión en paralelo.

Dependencia: Ver también: p1828

p7042[0...n] Conex_paral Corrección tiempo enclav. válvula fase V / Comp t_encl V

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000000.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Al tiempo de enclavamiento de válvula a compensar para la fase V (p1829) del Motor Modul se suma el tiempo de corrección.

El valor de corrección sirve para compensar los tiempos de enclavamiento de válvula debidos a la dispersión entre ejemplares de Motor Modules en caso de conexión en paralelo.

Dependencia: Ver también: p1829

p7044[0...n] Conex_paral Corrección tiempo enclav. válvula fase W / Comp t_encl W

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Modulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1000000.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Al tiempo de enclavamiento de válvula a compensar para la fase W (p1830) del Motor Modul se suma el tiempo de corrección.

El valor de corrección sirve para compensar los tiempos de enclavamiento de válvula debidos a la dispersión entre ejemplares de Motor Modules en caso de conexión en paralelo.

Dependencia: Ver también: p1830

r7050[0...n] Conex_paral I circulante fase U / I_circ_fase U

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la corriente circulante de la fase U, como valor de pico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7051[0...n] Conex_paral I circulante fase V / I_circ_fase V

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la corriente circulante de la fase V, como valor de pico.

r7052[0...n] Conex_paral I circulante fase W / I_circ_fase W

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la corriente circulante de la fase W, como valor de pico.

r7100[0...99] Conex_paral Búfer circular Cód. fallo/alarma / Cód. fallo/alarm

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Búfer circular que contiene los fallos y alarmas aparecidas en etapas de potencia conectadas en paralelo (Motor Module, Active Line Infeed, Voltage Sensing Module).

Visualiza los códigos de fallo/alarma.

Dependencia: Ver también: r7101, r7102, r7103

Nota: El último caso de error aparecido se documenta con el índice 0.

El parámetro se resetea a 0 con POWER ON.

r7101[0...99] Conex_paral Búfer circular Nº juego datos / Búfer circ Nº_JD

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Búfer circular que contiene los fallos y alarmas aparecidas en etapas de potencia conectadas en paralelo (Motor Module, Active Line Infeed, Voltage Sensing Module).

p7101 < 100:

Visualiza el número del juego de datos de la etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS).

p7101 >= 100:

Visualiza el número del juego de datos del Voltage Sensing Module (VSMDS).

Dependencia: Ver también: r7100, r7102, r7103

Nota: El último caso de error aparecido se documenta con el índice 0.

El parámetro se resetea a 0 con POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7102[0...99] Conex_paral Búfer circular Fallo/alarma entrantes / F/A entrantes

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Búfer circular que contiene los fallos y alarmas aparecidas en etapas de potencia conectadas en paralelo (Motor Module, Active Line Infeed, Voltage Sensing Module).
Visualiza el tiempo de funcionamiento relativo del sistema en el que ha aparecido el fallo o alarma.

Dependencia: Ver también: r7100, r7101, r7103

Nota: El último caso de error aparecido se documenta con el índice 0.
El parámetro se resetea a 0 con POWER ON.

r7103[0...99] Conex_paral Búfer circular Fallo/alarma salientes / F/A salientes

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Búfer circular que contiene los fallos y alarmas aparecidas en etapas de potencia conectadas en paralelo (Motor Module, Active Line Infeed, Voltage Sensing Module).
Visualiza el tiempo de funcionamiento relativo del sistema en el que ha desaparecido el fallo o alarma.

Dependencia: Ver también: r7100, r7101, r7102

Nota: El último caso de error aparecido se documenta con el índice 0.
El parámetro se resetea a 0 con POWER ON.

r7200[0...n] Conex_paral Etapa potencia Sobrecarga I2T / EP Sobrecarga I2T

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la sobrecarga de la etapa de potencia correspondiente, en caso de conexión en paralelo, determinada calculando I2t.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0036.

r7201[0...n] CO: Conex_paral Etapa potencia Temperatura Máxima Ondulador / EP Temp Máx OND

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura máxima en la etapa de potencia del ondulador en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[0].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7202[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Máxima Capa bloque / EP Temp Máx capa

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura máxima en la capa de bloqueo de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[1].

r7203[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Máxima Rectificador / EP Temp Máx REC

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura máxima de rectificador en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[2].

r7204[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperaturas Aire entrada / EP Temp air en

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura del aire de entrada en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[3].

r7205[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperaturas Electrónica / EP Temp electrón.

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura del módulo electrónico en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[4].

r7206[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 1 / EP Temp OND 1

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de ondulador 1 de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[5].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7207[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 2 / EP Temp OND 2

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de ondulador 2 de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[6].

r7208[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 3 / EP Temp OND 3

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de ondulador 3 de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[7].

r7209[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 4 / EP Temp OND 4

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de ondulador 4 de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[8].

r7210[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 5 / EP Temp OND 5

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de ondulador 5 de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[9].

r7211[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 6 / EP Temp OND 6

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de ondulador 6 de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[10].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7212[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Rectificador 1 / EP Temp REC 1

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de rectificador 1 de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[11].

r7213[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Rectificador 2 / EP Temp REC 2

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de rectificador 2 de la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[12].

r7214[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 1 / EP Temp capa blo 1

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de la capa de bloqueo 1 en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[13].

r7215[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 2 / EP Temp capa blo 2

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de la capa de bloqueo 2 en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[14].

r7216[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 3 / EP Temp capa blo 3

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de la capa de bloqueo 3 en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[15].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7217[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 4 / EP Temp capa blo 4

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de la capa de bloqueo 4 en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[16].

r7218[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 5 / EP Temp capa blo 5

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de la capa de bloqueo 5 en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[17].

r7219[0...n] Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 6 / EP Temp capa blo 6

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín. - [°C]	**Máx.** - [°C]	**Ajuste de fábrica** - [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura de la capa de bloqueo 6 en la etapa de potencia en caso de conexión en paralelo.
El máximo de todas las etapas de potencia se indica en r0037[18].

r7220[0...n] Alimentación Conex_paral Intensidad abs. permitida en motor / INF I_abs per. mot

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad absoluta permitida por el lado de la red en régimen motor.
El valor máximo de todas las etapas de potencia multiplicado por la cantidad de Motor Modules se indica en r0067[0].

r7220[0...n] CO: Conex_paral Accto Intensidad máxima de salida / Accto I_sal máx

VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la frecuencia de salida máxima de la etapa de potencia.
El valor máximo de todas las etapas de potencia multiplicado por la cantidad de Motor Modules se indica en r0067.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7221[0...n] Alimentación Conex_paral Intensidad abs. permitida en generador / INF I_abs per. gen

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad absoluta permitida por el lado de la red en régimen generador.
El valor máximo de todas las etapas de potencia multiplicado por la cantidad de Motor Modules se indica en r0067[1].

r7222[0...n] CO: Conex_paral Intensidad real abs. / I_real abs.

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [Aef]	**Máx.** - [Aef]	**Ajuste de fábrica** - [Aef]

Descripción: Visualiz la intensidad de fase real absoluta.
La suma de todas las etapas de potencia se indica en r0068.

r7223[0...n] CO: Conex_paral Intensidad real de la fase U / I_fase U Vreal

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza la intensidad real medida de la fase U, como valor de pico.
La suma de todas las etapas de potencia se indica en r0069[0].

r7224[0...n] CO: Conex_paral Intensidad real de la fase V / I_fase V Vreal

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza la intensidad real medida de la fase V, como valor de pico.
La suma de todas las etapas de potencia se indica en r0069[1].

r7225[0...n] CO: Conex_paral Intensidad real de la fase W / I_fase W Vreal

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín. - [A]	**Máx.** - [A]	**Ajuste de fábrica** - [A]

Descripción: Visualiza la intensidad real medida de la fase W, como valor de pico.
La suma de todas las etapas de potencia se indica en r0069[2].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7226[0...n] CO: Conex_paral Intensidad real de la fase U Offset / I_fase U Offset

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza el offset medido de la fase U, como valor de pico.
La suma de todas las etapas de potencia se indica en r0069[3].

r7227[0...n] CO: Conex_paral Intensidad real de la fase V Offset / I_fase V Offset

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza el offset medido de la fase V, como valor de pico.
La suma de todas las etapas de potencia se indica en r0069[4].

r7228[0...n] CO: Conex_paral Intensidad real de la fase W Offset / I_fase W Offset

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza el offset medido de la fase W, como valor de pico.
La suma de todas las etapas de potencia se indica en r0069[5].

r7229[0...n] CO: Conex_paral Intensidad real de fase Suma U, V, W / I_fase Suma UVW

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 6_5	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza la suma de intensidades medida en las fases U, V y W, como valor de pico.
La suma de todas las etapas de potencia se indica en r0069[6].

r7230[0...n] CO: Conex_paral Tensión circ. intermedio Valor real / Vdc_real

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_2	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión en circuito intermedio medida.
La media de todas las etapas de potencia se indica en r0070.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7231[0...n] CO: Conex_paral Tensión real de la fase U / U_fase U Vreal

A_INF, S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión actual en la fase U.
La media de todas las etapas de potencia se indica en r0089[0].

r7231[0...n] CO: Conex_paral Tensión real de la fase U / U_fase U Vreal

A_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión actual en la fase U.

r7232[0...n] CO: Conex_paral Tensión real de la fase V / U_fase V Vreal

A_INF, S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión actual en la fase V.
La media de todas las etapas de potencia se indica en r0089[1].

r7232[0...n] CO: Conex_paral Tensión real de la fase V / U_fase V Vreal

A_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión actual en la fase V.

r7233[0...n] CO: Conex_paral Tensión real de la fase W / U_fase W Vreal

A_INF, S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín. - [V]	**Máx.** - [V]	**Ajuste de fábrica** - [V]

Descripción: Visualiza la tensión actual en la fase W.
La media de todas las etapas de potencia se indica en r0089[2].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7233[0...n] CO: Conex_paral Tensión real de la fase W / U_fase W Vreal

A_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** 5_3	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión actual en la fase W.

r7240[0...n] Conex_paral Etapa de mando Palabra de estado 1 / Etapa mando ZSW1

VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** PDS, p0120	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Señalizaciones, señales	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado 1 de la etapa de potencia.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Fallo tiempo crítico	Con	Des	-
01	Modo de etapa de mando Bit 0	Con	Des	-
02	Habil. impulsos	Con	Des	-
03	5 V interruptor superior	Con	Des	-
04	5 V interruptor inferior	Con	Des	-
05	Modo de etapa de mando Bit 1	Con	Des	-
06	Modo de etapa de mando Bit 2	Con	Des	-
07	Freno Estado	Con	Des	-
08	Freno Diagnóstico	Con	Des	-
09	Freno por cortocircuito de inducido	Activo	no activo	-
10	Estado etapa de mando Bit 0	Con	Des	-
11	Estado etapa de mando Bit 1	Con	Des	-
12	Estado etapa de mando Bit 2	Con	Des	-
13	Bit est. alarma 0	Con	Des	-
14	Bit est. alarma 1	Con	Des	-
15	Diagnóstico 24 V	Con	Des	-

r7250[0...4] Conex_paral Etapa potencia Potencia asignada / EP P_asig

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** 14_6	**Selección de unidad:** p0100
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Descripción: Visualiza la potencia asignada de las diferentes etapas de potencia conectadas en paralelo para diferentes ciclos de carga.

La suma de las potencias asignadas de todas las etapas de potencia se indica en r0206.

Índice:
[0] = Placa de caract.
[1] = Ciclo de carga con leve sobrecarga
[2] = Ciclo de carga con alta sobrecarga
[3] = Serv perm S1
[4] = Ciclo de carga S6

Dependencia: El valor se indica en [kW] o [hp].

Ver también: p0100, p0205

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7251[0...4] Conex_paral Etapa potencia Intensidad asignada / EP I_asig

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad asignada de las diferentes etapas de potencia conectadas en paralelo para diferentes ciclos de carga.

La suma de las intensidades asignadas de todas las etapas de potencia se indica en r0207.

Índice:
[0] = Placa de caract.
[1] = Ciclo de carga con leve sobrecarga
[2] = Ciclo de carga con alta sobrecarga
[3] = Serv perm S1
[4] = Ciclo de carga S6

Dependencia: Ver también: p0205

r7252[0...4] Conex_paral Etapa potencia Intensidad máxima / EP I_máx

A_INF (Paralelo), B_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo), VECTOR (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [Aef]	- [Aef]	- [Aef]

Descripción: Visualiza la intensidad de salida máxima de las diferentes etapas de potencia conectadas en paralelo.

La suma de las intensidades máximas de todas las etapas de potencia conectadas en paralelo se indica en r0209.

Índice:
[0] = Placa de caract.
[1] = Ciclo de carga con leve sobrecarga
[2] = Ciclo de carga con alta sobrecarga
[3] = Serv perm S1
[4] = Ciclo de carga S6

Dependencia: Ver también: p0205

r7300[0...n] CO: Conex_paral VSM Entrada Tensión de red u1 - u2 / VSM Entr u1 - u2

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión entre las fases L1 y L2 del Voltage Sensing Modules(VSM) respectivo en conexión en paralelo.

La media de todos los VSM se indica en r3661.

Dependencia: Ver también: p3660

Nota: X521.1 o X522.1: Conexión de L1

X521.2 o X522.2: Conexión de L2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7301[0...n] CO: Conex_paral VSM Entrada Tensión de red u2 - u3 / VSM Entr u2 - u3

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza la tensión entre las fases L2 y L3 del Voltage Sensing Modules(VSM) respectivo en conexión en paralelo.
La media de todos los VSM se indica en r3662.

Dependencia: Ver también: p3660

Nota: X521.2 o X522.2: Conexión de L2
X521.3 o X522.3: Conexión de L3

r7305[0...n] Conex_paral VSM Evaluación temperatura Estado / VSM: Temp Estado

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Bornes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la evaluación de temperatura del Voltage Sensing Modules(VSM) en conexión en paralelo.
Con ello se indica si la temperatura ha sobrepasado el umbral de fallo/alarma.
El estado total de la evaluación de temperatura de todos los VSM se indica en r3664.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Umbral de alarma por temperatura sobrepasado	Sí	No	-
01	Umbral de fallo por temperatura sobrepasado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p3665, r3666, p3667, p3668

r7306[0...n] CO: Conex_paral VSM Temperatura KTY / VSM Temp. KTY

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** 21_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2006	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descripción: Visualiza la temperatura real de un sensor de temperatura KTY84 conectado al Voltage Sensing Module (VSM) respectivo en conexión en paralelo.
La media de todos los VSM se indica en r3666.
Requisitos:
Hay conectado un sensor KTY84 y está ajustado p3665 = 2.

Dependencia: Ver también: p3665

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7310[0...n] CO: Conex_paral VSM Entrada 10 V Trans intensidad 1 Valor real / VSM Trans 1 I_real

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza el valor real de la intensidad del transformador de intensidad en la entrada de 10 V nº 1 del Voltage Sensing Modul (VSM) respectivo en conexión en paralelo.
La media de todos los VSM se indica en r3671.

Dependencia: Ver también: p3670

Nota: El transformador para la fase 1 se conecta en los bornes X520.1 y X520.2 del VSM.

r7311[0...n] CO: Conex_paral VSM Entrada 10 V Trans intensidad 2 Valor real / VSM Trans 2 I_real

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2002	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descripción: Visualiza el valor real de la intensidad del transformador de intensidad en la entrada de 10 V nº 2 del Voltage Sensing Modul (VSM) respectivo en conexión en paralelo.
La media de todos los VSM se indica en r3672.

Dependencia: Ver también: p3670

Nota: El transformador para la fase 2 se conecta en los bornes X520.3 y X520.4 del VSM.

r7315[0...n] CO: Conex_paral VSM Entrada 10 V 1 Valor real / VSM Ent 1 U_real

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión medida en la entrada de 10 V nº 1 del Voltage Sensing Module (VSM) respectivo.
La media de todos los VSM se indica en r3673.

Dependencia: Ver también: p3670

Nota: Entrada 1 de 10 V: Bornes X520.1 y X520.2

r7316[0...n] CO: Conex_paral VSM Entrada 10 V 2 Valor real / VSM Ent 2 U_real

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2001	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descripción: Visualiza el valor real de la tensión medida en la entrada de 10 V nº 2 del Voltage Sensing Module (VSM) respectivo.
La media de todos los VSM se indica en r3674.

Dependencia: Ver también: p3670

Nota: Entrada 2 de 10 V: Bornes X520.3 y X520.4

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7320[0...n] Conex_paral VSM Filtro red Capacidad fase U / VSM Filt C Fase U

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [µF]	- [µF]	- [µF]

Descripción: Visualiza la capacidad del filtro de red de la fase U del Voltage Sensing Module (VSM).
La media de todos los VSM se indica en r3677[0].

Dependencia: Ver también: p3676

Nota: Requisitos:
La vigilancia de la capacidad del filtro está activada.

r7321[0...n] Conex_paral VSM Filtro red Capacidad fase V / VSM Filt C Fase V

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [µF]	- [µF]	- [µF]

Descripción: Visualiza la capacidad del filtro de red de la fase V del Voltage Sensing Module (VSM).
La media de todos los VSM se indica en r3677[1].

Dependencia: Ver también: p3676

Nota: Requisitos:
La vigilancia de la capacidad del filtro está activada.

r7322[0...n] Conex_paral VSM Filtro red Capacidad fase W / VSM Filt C Fase W

A_INF (Paralelo), S_INF (Paralelo)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** p0140	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Regulación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [µF]	- [µF]	- [µF]

Descripción: Visualiza la capacidad del filtro de red de la fase W del Voltage Sensing Module (VSM).
La media de todos los VSM se indica en r3677[2].

Dependencia: Ver también: p3676

Nota: Requisitos:
La vigilancia de la capacidad del filtro está activada.

r7760 Prot escrit Estado / Prot escrit estado

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la protección contra escritura de los parámetros de ajuste.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Protecc escr activ			-

Nota: La protección contra escritura puede activarse/desactivarse en la Control Unit mediante p7760.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7761 Protección escrit / Protección escrit

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Ajuste para activar/desactivar la protección contra estructura de los parámetros de ajuste.

Valor:
0: Inactivo
1: Activo

Nota: Los siguientes parámetros están excluidos de la protección contra escritura:
- p0003 (BOP nivel acceso)
- p0971 (Guardar parámetros de objeto de accionamiento)
- p0977 (Guardar todos los parámetros)
- p3950 (Parámetros de servicio técnico)
- p3981 (Confirmar fallo objeto de accionamiento)
- p7760 (Parámetros de ajuste Protección contra escritura)

p7770 NVRAM Acción / NVRAM Acción

A_INF, B_INF, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	3	0

Descripción: Ajusta la acción que debe ejecutarse para los datos de la NVRAM.
Al finalizar la acción el valor se setea automáticamente a 0.

Valor:
0: Inactivo
1: Cargar datos de NVRAM en parámetros
2: Cargar parámetros en NVRAM
3: Resetear

Atención: Tras la acción p7770 = 1 ya no deben habilitarse los impulsos.
Tras la acción p7770 = 2 deben guardarse forzosamente los parámetros (p0977 = 1) y después realizar un rearranque en caliente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). Con ello los valores escritos se hacen efectivos.

Nota: Rel. al valor = 1:
Con esta acción los datos de la NVRAM se cargan en los parámetros.
Rel. al valor = 2:
Con esta acción los parámetros se cargan en la NVRAM.
Rel. al valor = 3:
Con esta acción los parámetros p7771 ... p7774 se ajustan al ajuste de fábrica.
Esta acción es recomendable para no cargar innecesariamente la subsiguiente carga/descarga.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7788 Etapa de potencia Vigilancia signos actividad Banda tolerancia / EP Vigil SAct Tol

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	1000	10

Descripción: Ajusta la banda de tolerancia para la vigilancia de signos de actividad en la comunicación con la etapa de potencia.

Dependencia: Ver también: A30853

Nota: Se forma una banda continua mediante telegramas DRIVE-CLiQ.
Si en la banda aparece más de un error de signos de actividad, se emite A30853.
Cuanto más pequeño se ajusta p7788, más tolerante es la vigilancia.

p7789 Etapa de potencia Vigilancia signos actividad Umbral de fallo / EP Vig SAct Umbr_F

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Convertidor	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1000	1

Descripción: Ajusta el número de errores de signos de actividad consecutivos que se toleran en la comunicación con la etapa de potencia.

Dependencia: Ver también: F30008

Nota: En caso de fallo se emite F30008.
Cuanto más grande es el parámetro ajustado, más tolerante es la vigilancia.

p7820 Componente DRIVE-CLiQ Nº de componente / DLQ Nº_comp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Ajusta el número del componente DRIVE-CLiQ a cuyos parámetros se accede.

Dependencia: Ver también: p7821, p7822, r7823

p7821 Componente DRIVE-CLiQ Nº de parámetro / DLQ Nº_par

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Ajusta el número del parámetro al que se accede en un componente DRIVE-CLiQ.

Dependencia: Ver también: p7820, p7822, r7823

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7822 Componente DRIVE-CLiQ Índice de parámetro / DLQ Índ_par

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	65535	0

Descripción: Ajusta el índice del parámetro al que se accede en un componente DRIVE-CLiQ.

Dependencia: Ver también: p7820, p7821, r7823

r7823 Componente DRIVE-CLiQ Valor parámetro leído / DLQ Valor leído

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el valor del parámetro leído del componente DRIVE-CLiQ.

Dependencia: Ver también: p7820, p7821, p7822

r7825[0...6] Componente DRIVE-CLiQ Versiones / DLQ Versión

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza las versiones de firmware y EPROM del componente DRIVE-CLiQ seleccionado mediante p7828[1].

Índice:
[0] = Versión de firmware teórica
[1] = Versión de firmware real
[2] = Versión de EPROM 0
[3] = Versión de EPROM 1
[4] = Versión de EPROM 2
[5] = Versión de EPROM 3
[6] = Versión de EPROM 4

Dependencia: Ver también: p7828

Nota: Versión de firmware teórica: versión en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
Versión de firmware real: versión actual del componente DRIVE-CLiQ.
Versión de EPROM: versión de EPROM actual del componente DRIVE-CLiQ.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7826 Actualización de firmware automática / Actualiz FW aut

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	1

Descripción: Ajusta el comportamiento para la actualización automática del firmware de los componentes DRIVE-CLiQ.

Valor:
0: Desactivado
1: Upgrade y downgrade
2: Upgrade

Atención: Una modificación del parámetro sólo tiene efecto tras el próximo arranque del sistema de accionamiento.

Nota: La actualización automática del firmware se realiza durante el arranque del sistema. Con ello el arranque se puede prolongar algunos minutos más.

Una vez finalizada la actualización es necesario un nuevo POWER ON (desconexión/conexión) de los componentes afectados.

La actualización de firmware se ejecuta como se muestra a continuación:

Control Unit (LED RDY):

Parpadeo en amarillo a 0,5 Hz --> la actualización de firmware está activa.

Parpadeo en amarillo a 2 Hz --> es necesario un POWER ON en los componentes afectados.

Componentes afectados:

Parpadeo en rojo/verde a 0,5 Hz --> la actualización de firmware está activa.

Parpadeo en rojo/verde a 2 Hz --> es necesario un POWER ON del componente.

El parpadeo en rojo/verde a 2 Hz sólo está disponible en componentes a partir de la versión de firmware 2.5.

r7827 Actualización de firmware Visualización del progreso / Actualiz FW Progre

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza el progreso durante la actualización de firmware de los componentes DRIVE-CLiQ.

p7828[0...1] Descarga de firmware Número de componente / Descarg FW Nº comp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	399	0

Descripción: Ajusta el número de componente para el componente DRIVE-CLiQ deseado.

Índice 0:

Número del componente DRIVE-CLiQ para el que se debe descargarse el firmware.

Índice 1:

Número del componente DRIVE-CLiQ para el que se debe visualizar en r7825 la versión de firmware teórica almacenada en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Descarga de firmware
[1] = Versión de firmware teórica

Dependencia: Ver también: p0121, p0141, p0151, p7829

Nota: Con p7828[0] = 399 se realiza la descarga del firmware en todos los componentes presentes.
La descarga de firmware se inicia con p7829 = 1.

p7829 Activar descarga de firmware / Act Descarga FW

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	999	0

Descripción: Activar la descarga del firmware para el componente DRIVE-CLiQ definido en p7828.
1: Activar la descarga.
0: Descarga acabada correctamente.
> 1: Código de error
011: El componente DRIVE-CLiQ ha detectado error de CRC.
015: El contenido del archivo de firmware no es aceptado por los componentes DRIVE-CLiQ seleccionados.
018: La versión de firmware es demasiado antigua y el componente no la acepta.
019: La versión de firmware no es apropiada para la versión de hardware del componente.
101: Tras varios intentos de comunicación no hay respuesta del componente DRIVE-CLiQ.
140: El archivo de firmware del componente DRIVE-CLiQ no está disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
143: El componente no ha conmutado al modo de descarga de firmware. El borrado del firmware existente ha fallado.
144: Al comprobar el firmware cargado (suma de verificación), el componente ha detectado un error. Es posible que el archivo de la tarjeta de memoria/memoria del equipo esté dañado.
145: El componente no ha concluido a tiempo la comprobación del firmware cargado (suma de verificación).
156: El componente con el número indicado no está presente.
Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Dependencia: Ver también: p7828

Nota: Si se descarga correctamente el firmware se ajusta automáticamente p7829 = 0.
El nuevo firmware sólo actúa en el próximo arranque.

p7830 Diagnóstico Selección de telegrama / Telegr. diagn.

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	3	0

Descripción: Selecciona un telegrama cuyo contenido deba representarse en p7831 ... p7836.

Valor:
0: Reservado
1: Primer telegrama de recepción cíclico Sensor 1
2: Primer telegrama de recepción cíclico Sensor 2
3: Primer telegrama de recepción cíclico Sensor 3

Dependencia: Ver también: r7831, r7832, r7833, r7834, r7835, r7836

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7831[0...15] Telegrama Diagnóstico Señales / Diag Tel Señal.

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	15157	-

Descripción: Visualiza las señales contenidas en el telegrama seleccionado (p7830)

Valor:

0: UNUSED
1: UNKNOWN
102: SAPAR_ID_DSA_ALARM
110: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_0
111: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_1
112: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_2
113: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_3
114: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_4
115: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_5
10500: ENC_ID_TIME_PRETRIGGER
10501: ENC_ID_TIME_SEND_TELEG_1
10502: ENC_ID_TIME_CYCLE_FINISHED
10503: ENC_ID_TIME_DELTA_FUNMAN
10504: ENC_ID_SUBTRACE_CALCTIMES
10505: ENC_ID_SYNO_PERIOD
10516: ENC_ID_ADC_TRACK_A
10517: ENC_ID_ADC_TRACK_B
10518: ENC_ID_ADC_TRACK_C
10519: ENC_ID_ADC_TRACK_D
10520: ENC_ID_ADC_TRACK_A_SAFETY
10521: ENC_ID_ADC_TRACK_B_SAFETY
10523: ENC_ID_ADC_TEMP_1
10526: ENC_ID_ADC_TRACK_R
10532: ENC_ID_TRACK_AB_X
10533: ENC_ID_TRACK_AB_Y
10534: ENC_ID_OFFSET_CORR_AB_X
10535: ENC_ID_OFFSET_CORR_AB_Y
10536: ENC_ID_AB_ABS_VALUE
10537: ENC_ID_TRACK_CD_X
10538: ENC_ID_TRACK_CD_Y
10539: ENC_ID_TRACK_CD_ABS
10542: ENC_ID_AB_RAND_X
10543: ENC_ID_AB_RAND_Y
10544: ENC_ID_AB_RAND_ABS_VALUE
10545: ENC_ID_SUBTRACE_ABS_ARRAY
10546: ENC_ID_PROC_OFFSET_0
10547: ENC_ID_PROC_OFFSET_4
10564: ENC_SELFTEMP_ACT
10565: ENC_ID_MOTOR_TEMP_TOP
10566: ENC_ID_MOTOR_TEMP_1
10580: ENC_ID_RESISTANCE_1
10590: ENC_ID_ANA_CHAN_A
10591: ENC_ID_ANA_CHAN_B
10592: ENC_ID_ANA_CHAN_X
10593: ENC_ID_ANA_CHAN_Y
10596: ENC_ID_AB_ANGLE
10597: ENC_ID_CD_ANGLE
10598: ENC_ID_MECH_ANGLE_HI
10599: ENC_ID_RM_POS_PHI_COMMU

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

10600: ENC_ID_PHI_COMMU
10612: ENC_ID_DIFF_CD_INC
10613: ENC_ID_RM_POS_PHI_COMMU_RFG
10628: ENC_ID_MECH_ANGLE
10629: ENC_ID_MECH_RM_POS
10644: ENC_ID_INIT_VEKTOR
10645: FEAT_INIT_VEKTOR
10660: ENC_ID_SENSOR_STATE
10661: ENC_ID_BASIC_SYSTEM
10662: ENC_ID_REFMARK_STATUS
10663: ENC_ID_DSA_STATUS1_SENSOR
10664: ENC_ID_DSA_RMSTAT_HANDSHAKE
10665: ENC_ID_DSA_CONTROL1_SENSOR
10667: ENC_ID_SAFETY
10676: ENC_ID_COUNTCORR_SAW_VALUE
10677: ENC_ID_COUNTCORR_ABS_VALUE
10678: ENC_ID_SAWTOOTH_CORR
10692: ENC_ID_RESISTANCE_CALIB_INSTANT
10693: ENC_ID_SERPROT_POS
10724: ENC_ID_ACT_FUNMAN_FUNCTION
10725: ENC_ID_SAFETY_COUNTER_CRC
10740: ENC_ID_POS_ABSOLUT
10741: ENC_ID_POS_REFMARK
10742: ENC_ID_SAWTOOTH
10743: ENC_ID_SAFETY_PULSE_COUNTER
10756: ENC_ID_DSA_ACTUAL_SPEED
10757: ENC_ID_SPEED_DEV_ABS
10772: ENC_ID_DSA_POS_XIST1
10788: ENC_ID_AB_CROSS_CORR
10789: ENC_ID_AB_GAIN_Y_CORR
10790: ENC_ID_AB_PEAK_CORR
11825: ENC_ID_RES_TRANSITION_RATIO
11826: ENC_ID_RES_PHASE_SHIFT
15150: ENC_ID_SPINDLE_S1_RAW
15151: ENC_ID_SPINDLE_S4_RAW
15152: ENC_ID_SPINDLE_S5_RAW
15155: ENC_ID_SPINDLE_S1_CAL
15156: ENC_ID_SPINDLE_S4_CAL
15157: ENC_ID_SPINDLE_S5_CAL

r7832[0...15] Telegrama Diagnóstico Formato numérico / Diag Tel Format

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-1	14	-

Descripción: Visualiza el formato numérico original de las señales contenidas en el telegrama.
El número de señal asociado se representa en el índice correspondiente de r7831.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:

-1: Desconocido
0: booleano
1: Signed 1 Byte
2: Signed 2 Byte
3: Signed 4 Byte
4: Signed 8 Byte
5: Unsigned 1 Byte
6: Unsigned 2 Byte
7: Unsigned 4 Byte
8: Unsigned 8 Byte
9: Float 4 Byte
10: Double 8 Byte
11: mm dd aa HH MM SS MS DOW
12: ASCII string
13: SINUMERIK Tipo de frame
14: SINUMERIK Tipo de eje

Dependencia: Ver también: r7831

r7833[0...15] Telegrama Diagnóstico Unsigned / Diag Tel Unsigned

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Parámetro para indicar una señal DSA en formato Unsigned Integer.
El número de señal asociado se representa en el índice correspondiente en r7831.

r7834[0...15] Telegrama Diagnóstico Signed / Diag Tel Signed

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Parámetro para indicar una señal DSA en formato Signed Integer.
El número de señal asociado se representa en el índice correspondiente en r7831.

r7835[0...15] Telegrama Diagnóstico Real / Diag Tel Real

ENCODER, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Parámetro para indicar una señal DSA en formato Float.
El número de señal asociado se representa en el índice correspondiente en r7831.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7836[0...15] Telegrama Diagnóstico Unidad / Diag Tel Unidad

ENCODER, SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-1	147	-

Descripción: Visualiza la unidad de una señal DSA.
El número de señal asociado se representa en el índice correspondiente en r7831.

Valor:

-1: Desconocido
0: Ninguna
1: milímetros o grados
2: milímetros
3: grados
4: mm/min o 1/min
5: milímetros/min
6: revoluciones/min
7: m/seg^2 ó r/seg^2
8: m/seg^2
9: r/seg^2
10: m/seg^3 ó r/seg^3
11: m/seg^3
12: r/seg^3
13: seg
14: 16.667/seg
15: mm/vuelta
16: ACX_UNIT_COMPENSATION_CORR
18: newton
19: kilos
20: Kilos Metro^2
21: porcentaje
22: hercios
23: voltios pico a pico
24: amperios pico a pico
25: grados cent.
26: grados
28: milímetros o grados
29: metros/minuto
30: metros/segundo
31: ohmios
32: Milihenrios
33: Newtons metro
34: Newtons metro/amperio
35: Voltios/amperio
36: Newtons metro segundo/rad
38: 31.25 microsegundos
39: microsegundos
40: milisegundos
42: kilovatios
43: microamperios pico a pico
44: Voltios segundo
45: Microvoltios segundo
46: Micronewtons metro
47: Amperios/voltio segundo
48: por mil
49: hercios/segundo
53: micrómetros o milígrados
54: micras
55: miligrados

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

59: nanómetros
61: newtons/amperio
62: Voltios segundo/metro
63: Newtons segundo/metro
64: Micronewtons
65: litros/minuto
66: bar
67: centímetros cúbicos
68: Milímetros/voltio minuto
69: newtons/voltio
80: milivoltios pico a pico
81: voltios eficaces
82: milivoltios eficaces
83: amperios eficaces
84: microamperios eficaces
85: micras/vuelta
90: Décimas segundo
91: Centésimas segundo
92: 10 microsegundos
93: impulsos
94: 256 impulsos
95: décima de impulsos
96: vueltas
97: 100 revoluciones/minuto
98: 10 revoluciones/minuto
99: 0.1 revoluciones/minuto
100: milésima de revoluciones/minuto
101: impulsos/segundo
102: 100 impulsos/segundo
103: 10 revoluciones/(minuto x segundo)
104: 10000 impulsos/segundo^2
105: 0.1 hercios
106: 0.01 hercios
107: 0.1/segundos
108: Factor 0.1
109: Factor 0.01
110: Factor 0.001
111: Factor 0.0001
112: 0.1 voltios pico a pico
113: 0.1 voltios pico a pico
114: 0.1 amperios pico a pico
115: vatios
116: 100 vatios
117: 10 vatios
118: 0.01 porcentaje
119: 1/segundo^3
120: 0.01 porcentaje/milisegundos
121: impulsos/vuelta
122: microfaradios
123: miliohmios
124: 0,01 Newton metro
125: Kilos milímetro^2
126: Rad/(segundo newton metro)
127: henrios
128: Kelvin
129: horas
130: kilohercios
131: miliamperios pico a pico
132: milifaradios
133: metros
135: kilovatios-hora
136: porcentaje
137: amperios/voltio
138: voltios

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

139: milivoltios
140: microvoltios
141: amperios
142: miliamperios
143: microamperios
144: miliamperios eficaces
145: milímetros
146: nanómetros
147: julios

r7843[0...20] Número de serie de la tarjeta de memoria / Nº serie tarj mem

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Indica el número de serie actual de la tarjeta de memoria.
Los índices codifican, en código ASCII, los diversos caracteres del número de serie.

Dependencia: Ver también: p9920, p9921

Atención: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

Nota: Ejemplo de indicación del número de serie de una tarjeta de memoria:
r7843[0] = 49 dec --> Carácter ASCII = "1" --> Nº de serie, carácter 1
r7843[1] = 49 dec --> Carácter ASCII = "1" --> Nº de serie, carácter 2
r7843[2] = 49 dec --> Carácter ASCII = "1" --> Nº de serie, carácter 3
r7843[3] = 57 dec --> Carácter ASCII = "9" --> Nº de serie, carácter 4
r7843[4] = 50 dec --> Carácter ASCII = "2" --> Nº de serie, carácter 5
r7843[5] = 51 dec --> Carácter ASCII = "3" --> Nº de serie, carácter 6
r7843[6] = 69 dec --> Carácter ASCII = "E" --> Nº de serie, carácter 7
r7843[7] = 0 dec --> Carácter ASCII = " " --> Nº de serie, carácter 8
...
r7843[19] = 0 dec --> Carácter ASCII = " " --> Nº de serie, carácter 20
r7843[20] = 0 dec
Número de serie = 111923E

r7844[0...1] Versión de firmware de la tarjeta de memoria/memoria del equipo / FW tarj mem/mem eq

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Indica la versión de firmware disponible en la tarjeta de memoria/memoria del equipo.
Índice 0: versión de firmware interna (p. ej. 01203300)
Índice 1: versión de firmware externa (p. ej. 01020000 -> 1.2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7850[0...23] Objeto de accionamiento operativo/no operativo / DO operativo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-32786	32767	-

Descripción: Visualiza si para un objeto de accionamiento activado existen o no todos los componentes activados para la topología o si son accesibles.

0: Objeto de accionamiento no operativo

1: Objeto de accionamiento operativo

p7852 Cantidad índices para r7853 / Cant índic r7853

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1	200	1

Descripción: Visualiza la cantidad de índices de r7853[0...n].

Ella equivale a la cantidad de componentes DRIVE-CLiQ existentes en la topología teórica.

Dependencia: Ver también: r7853

Nota: Los valores son válidos si tras un arranque se ha alcanzado el estado "Inicialización acabada" (r3988 = 800) en todas las Control Unit existentes.

r7853[0...n] Componente existente/no existente / Comp presente

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** p7852	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0000 hex	FFFF hex	-

Descripción: Visualiza el número del componente e informa si él está presente.

Byte High: Número de componente

Byte Low: 0/1 (no presente/presente)

Dependencia: Ver también: p7852

Nota: Los valores son válidos si tras un arranque se ha alcanzado el estado "Inicialización acabada" (r3988 = 800) en todas las Control Unit existentes.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7857 Modo Arranque parcial / Modo Acel par

A_INF, B_INF, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	1

Descripción: Ajusta el modo para el arranque parcial.

Valor:
0: Arranque parcial manual
1: Arranque parcial automático

Nota: En p7857 = 0 (arranque parcial manual) se aplica:
Para iniciar el arranque parcial este parámetro debe ajustarse en 1.

p7859[0...199] Número de componente global / Nº_comp global

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-32786	32767	0

Descripción: Ajusta el número global e unívoco de componente en un sistema de accionamiento con varias Control Unit.
Cada índice del parámetro corresponde a un posible número de componente local en la correspondiente Control Unit.
La correspondencia de estos índices con los números de componente globales es:
p7859[0]: No usado
p7859[1]: Ajusta el número de componente global para el número de componente local 1
p7859[2]: Ajusta el número de componente global para el número de componente local 2
...
p7859[199]: Ajusta el número de componente global para el número de componente local 199

Atención: Para ajustar este parámetro lo más lógico es usar un software de puesta en marcha (p. ej. UpdateAgent, STARTER, SCOUT) adecuado.
Si este parámetro se modifica desde el AOP (Advanced Operator Panel) o el BOP (Basic Operator Panel) hay peligro de que se cambie un ajuste válido e inequívoco.

Nota: El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

r7867 Cambios de estado/configuración globales / Cambios globales

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los cambios de estado y de configuración de todos los objetos de accionamiento en todo el aparato.
Si se cambia el estado o la configuración de la Control Unit o de un objeto de accionamiento se incrementa el valor de este parámetro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r7868, r7869, r7870

r7868[0...24] Cambios de configuración objeto de accionamiento, referencia / Camb_config DO ref

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Referencia a los objetos de accionamiento cuya configuración ha cambiado.
Índice 0:
Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.
Índice 1...n:
El objeto de accionamiento con el número en p0101[n-1] ha cambiado su configuración.
Ejemplo:
r7868[3] se ha incrementado desde la última lectura.
--> La configuración del objeto de accionamiento con el número en p0101[2] ha cambiado.

Índice:
[0] = Suma de los índices siguientes
[1] = Número de objeto en p0101[0]
[2] = Número de objeto en p0101[1]
[3] = Número de objeto en p0101[2]
[4] = Número de objeto en p0101[3]
[5] = Número de objeto en p0101[4]
[6] = Número de objeto en p0101[5]
[7] = Número de objeto en p0101[6]
[8] = Número de objeto en p0101[7]
[9] = Número de objeto en p0101[8]
[10] = Número de objeto en p0101[9]
[11] = Número de objeto en p0101[10]
[12] = Número de objeto en p0101[11]
[13] = Número de objeto en p0101[12]
[14] = Número de objeto en p0101[13]
[15] = Número de objeto en p0101[14]
[16] = Número de objeto en p0101[15]
[17] = Número de objeto en p0101[16]
[18] = Número de objeto en p0101[17]
[19] = Número de objeto en p0101[18]
[20] = Número de objeto en p0101[19]
[21] = Número de objeto en p0101[20]
[22] = Número de objeto en p0101[21]
[23] = Número de objeto en p0101[22]
[24] = Número de objeto en p0101[23]

Dependencia: Ver también: p0101, r7867, r7871

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7869[0...24] Cambios de estado objeto de accionamiento, referencia / Camb_est DO ref

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:
Referencia a los objetos de accionamiento cuyo estado ha cambiado.
Índice 0:
Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.
Índice 1...n:
El objeto de accionamiento con el número en p0101[n-1] ha cambiado su estado.
Ejemplo:
r7868[3] se ha incrementado desde la última lectura.
--> El estado del objeto de accionamiento con el número en p0101[2] ha cambiado.

Índice:
[0] = Suma de los índices siguientes
[1] = Número de objeto en p0101[0]
[2] = Número de objeto en p0101[1]
[3] = Número de objeto en p0101[2]
[4] = Número de objeto en p0101[3]
[5] = Número de objeto en p0101[4]
[6] = Número de objeto en p0101[5]
[7] = Número de objeto en p0101[6]
[8] = Número de objeto en p0101[7]
[9] = Número de objeto en p0101[8]
[10] = Número de objeto en p0101[9]
[11] = Número de objeto en p0101[10]
[12] = Número de objeto en p0101[11]
[13] = Número de objeto en p0101[12]
[14] = Número de objeto en p0101[13]
[15] = Número de objeto en p0101[14]
[16] = Número de objeto en p0101[15]
[17] = Número de objeto en p0101[16]
[18] = Número de objeto en p0101[17]
[19] = Número de objeto en p0101[18]
[20] = Número de objeto en p0101[19]
[21] = Número de objeto en p0101[20]
[22] = Número de objeto en p0101[21]
[23] = Número de objeto en p0101[22]
[24] = Número de objeto en p0101[23]

Dependencia:
Ver también: p0101, r7867, r7872

r7870[0...7] Cambios de configuración globales / Mod_config global

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:
Visualiza los cambios de configuración de todos los objetos de accionamiento en todo el aparato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Suma de los índices siguientes
[1] = r7871[0] de un objeto de accionamiento
[2] = p0101 o r0102
[3] = Configuración PROFIBUS (p0978)
[4] = Topología real DRIVE-CLiQ (r9900 o r9901)
[5] = Topología teórica DRIVE-CLiQ (r9902 o r9903)
[6] = Puertos DRIVE-CLiQ (p0109)
[7] = Aplicaciones OA

Dependencia: Ver también: r7867, r7871

Nota: Índice 0:
Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.
Índice 1:
Objetos de accionamiento Configuración. En caso de cambio de r7871[0] en un objeto de accionamiento se incrementa el valor en este índice.
Índice 2:
Objetos de accionamiento Configuración aparato. Si cambian p0101 ó r0102 se incrementa el valor en este índice.
Índice 3:
Configuración PROFIBUS aparato. Si cambia p0978 se incrementa el valor en este índice.
Índice 4:
Topología real DRIVE-CLiQ. Si cambian r9900 ó r9901 se incrementa el valor en este índice.
Índice 5:
Topología teórica DRIVE-CLiQ. Si cambian p9902 ó p9903 se incrementa el valor en este índice.
Índice 6:
Puertos DRIVE-CLiQ. Si cambia p0109 se incrementa el valor en este índice.
Índice 7:
Aplicaciones OA. Si se modifican las aplicaciones OA, se incrementa el valor en este índice.

r7871[0...10] Cambios de configuración objeto de accionamiento / Mod_config DO

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza cambios de configuración en el objeto de accionamiento.

Índice: [0] = Suma de los índices siguientes
[1] = p0010, p0107 o p0108
[2] = Nombre objeto accto. (p0199)
[3] = Parámetros relevantes para la estructura (p. ej. p0180)
[4] = Interconexiones BICO
[5] = Activar/desactivar objeto de accionamiento
[6] = Salvaguarda de datos requerida
[7] = Activar/desactivar componente
[8] = Parámetros de referencia o conmutación (p. ej. p2000)
[9] = Número de parámetros por Drive Control Chart (DCC)
[10] = p0107 o p0108

Dependencia: Ver también: r7868, r7870

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 0:

Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 1:

Objeto de accionamiento Puesta en marcha. Si cambian p0010, p0107 o p0108, se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 2:

Objeto de accionamiento Nombre. Si cambia p0199 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 3:

Objeto de accionamiento Estructura. Si cambia un parámetro relevante para la estructura (p. ej. número de juegos de datos) se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 4:

Objeto de accionamiento Interconexiones BICO. Si cambia r3977 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 5:

Objeto de accionamiento Actividad. Si cambia p0105 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 6:

Objeto de accionamiento Salvaguarda de datos.

0: No se tienen que guardar modificaciones de parámetros.

1: Se tienen que guardar modificaciones de parámetros.

Rel. a índice 7:

Objeto de accionamiento Actividad de componentes. Si cambian p0125 o p0145 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 8:

Objeto de accionamiento Conmutación de unidades. Si se cambian parámetros de referencia o de conmutación (p. ej. p2000, p0304), se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 9:

Objeto de accionamiento Cantidad de parámetros. Al modificar la cantidad de parámetros mediante la carga desde Drive Control Chart (DCC) se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 10:

Objeto de accionamiento Configuración. Si cambian p0107 o r0108 se incrementa el valor en este índice.

r7871[0...10] Cambios de configuración objeto de accionamiento / Mod_config DO

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza cambios de configuración en el objeto de accionamiento.

Índice:
[0] = Suma de los índices siguientes
[1] = p0107 o p0108
[2] = Nombre objeto accto. (p0199)
[3] = Parámetros relevantes para la estructura (p. ej. p0180)
[4] = Interconexiones BICO
[5] = Activar/desactivar objeto de accionamiento
[6] = Salvaguarda de datos requerida
[7] = Reservado
[8] = Parámetros de referencia o conmutación (p. ej. p2000)
[9] = Número de parámetros por Drive Control Chart (DCC)
[10] = p0107 o p0108

Dependencia: Ver también: r7868, r7870

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 0:
Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 1:
Objeto de accionamiento Puesta en marcha. Si cambian p0107 o r0108 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 2:
Objeto de accionamiento Nombre. Si cambia p0199 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 3:
Objeto de accionamiento Estructura. Si cambia un parámetro relevante para la estructura (p. ej. número de juegos de datos) se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 4:
Objeto de accionamiento Interconexiones BICO. Si cambia r3977 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 5:
Objeto de accionamiento Actividad. Si cambia p0105 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 6:
Objeto de accionamiento Salvaguarda de datos.
0: No se tienen que guardar modificaciones de parámetros.
1: Se tienen que guardar modificaciones de parámetros.
Rel. a índice 8:
Objeto de accionamiento Conmutación de unidades. Si se cambian parámetros de referencia o de conmutación (p. ej. p2000, p0304), se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 9:
Objeto de accionamiento Cantidad de parámetros. Al modificar la cantidad de parámetros mediante la carga desde Drive Control Chart (DCC) se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 10:
Objeto de accionamiento Configuración. Si cambian p0107 o r0108 se incrementa el valor en este índice.

r7871[0...10] Cambios de configuración objeto de accionamiento / Mod_config DO

CU_LINK, HUB, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza cambios de configuración en el objeto de accionamiento.

Índice:
[0] = Suma de los índices siguientes
[1] = p0010, p0107 o p0108
[2] = Nombre objeto accto. (p0199)
[3] = Parámetros relevantes para la estructura (p. ej. p0180)
[4] = Interconexiones BICO
[5] = Activar/desactivar objeto de accionamiento
[6] = Salvaguarda de datos requerida
[7] = Reservado
[8] = Parámetros de referencia o conmutación (p. ej. p2000)
[9] = Número de parámetros por Drive Control Chart (DCC)
[10] = p0107 o p0108

Dependencia: Ver también: r7868, r7870

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 0:

Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 1:

Objeto de accionamiento Puesta en marcha. Si cambian p0010, p0107 o p0108, se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 2:

Objeto de accionamiento Nombre. Si cambia p0199 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 3:

Objeto de accionamiento Estructura. Si cambia un parámetro relevante para la estructura (p. ej. número de juegos de datos) se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 4:

Objeto de accionamiento Interconexiones BICO. Si cambia r3977 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 5:

Objeto de accionamiento Actividad. Si cambia p0105 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 6:

Objeto de accionamiento Salvaguarda de datos.

0: No se tienen que guardar modificaciones de parámetros.

1: Se tienen que guardar modificaciones de parámetros.

Rel. a índice 8:

Objeto de accionamiento Conmutación de unidades. Si se cambian parámetros de referencia o de conmutación (p. ej. p2000, p0304), se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 9:

Objeto de accionamiento Cantidad de parámetros. Al modificar la cantidad de parámetros mediante la carga desde Drive Control Chart (DCC) se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 10:

Objeto de accionamiento Configuración. Si cambian p0107 o r0108 se incrementa el valor en este índice.

r7871[0...15] Cambios de configuración objeto de accionamiento / Mod_config DO

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza cambios de configuración en el objeto de accionamiento.

Índice:
[0] = Suma de los índices siguientes
[1] = p0010, p0107 o p0108
[2] = Nombre objeto accto. (p0199)
[3] = Parámetros relevantes para la estructura (p. ej. p0180)
[4] = Interconexiones BICO
[5] = Activar/desactivar objeto de accionamiento
[6] = Salvaguarda de datos requerida
[7] = Activar/desactivar componente
[8] = Parámetros de referencia o conmutación (p. ej. p2000)
[9] = Número de parámetros por Drive Control Chart (DCC)
[10] = p0107 o p0108
[11] = p0530 o p0531
[12] = Reservado
[13] = Reservado
[14] = Reservado
[15] = T. encóder (p0400)

Dependencia: Ver también: r7868, r7870

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 0:
Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 1:
Objeto de accionamiento Configuración. Si cambian p0010, p0107 o p0108, se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 2:
Objeto de accionamiento Nombre. Si cambia p0199 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 3:
Objeto de accionamiento Estructura. Si cambia un parámetro relevante para la estructura (p. ej. número de juegos de datos) se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 4:
Objeto de accionamiento Interconexiones BICO. Si cambia r3977 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 6:
Objeto de accionamiento Salvaguarda de datos.
0: No se tienen que guardar modificaciones de parámetros.
1: Se tienen que guardar modificaciones de parámetros.
Rel. a índice 8:
Objeto de accionamiento Conmutación de unidades. Si se cambian parámetros de referencia o de conmutación (p. ej. p2000, p0304...), se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 9:
Objeto de accionamiento Cantidad de parámetros. Al modificar la cantidad de parámetros mediante la carga desde Drive Control Chart (DCC) se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 15:
Configuración de encóder. Si cambia p0400 se incrementa el valor en este índice.

r7871[0...15] Cambios de configuración objeto de accionamiento / Mod_config DO

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza cambios de configuración en el objeto de accionamiento.

Índice:
[0] = Suma de los índices siguientes
[1] = p0010, p0107 o p0108
[2] = Nombre objeto accto. (p0199)
[3] = Parámetros relevantes para la estructura (p. ej. p0180)
[4] = Interconexiones BICO
[5] = Activar/desactivar objeto de accionamiento
[6] = Salvaguarda de datos requerida
[7] = Activar/desactivar componente
[8] = Parámetros de referencia o conmutación (p. ej. p2000)
[9] = Número de parámetros por Drive Control Chart (DCC)
[10] = p0107 o p0108
[11] = p0530 o p0531
[12] = Reservado
[13] = Reservado
[14] = Reservado
[15] = SERVO o VECTOR (p. ej. p0300)

Dependencia: Ver también: r7868, r7870

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 0:
Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 1:
Objeto de accionamiento Puesta en marcha. Si cambian p0010, p0107 o p0108, se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 2:
Objeto de accionamiento Nombre. Si cambia p0199 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 3:
Objeto de accionamiento Estructura. Si cambia un parámetro relevante para la estructura (p. ej. número de juegos de datos) se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 4:
Objeto de accionamiento Interconexiones BICO. Si cambia r3977 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 5:
Objeto de accionamiento Actividad. Si cambia p0105 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 6:
Objeto de accionamiento Salvaguarda de datos.
0: No se tienen que guardar modificaciones de parámetros.
1: Se tienen que guardar modificaciones de parámetros.
Rel. a índice 7:
Objeto de accionamiento Actividad de componentes. Si cambian p0125 o p0145 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 8:
Objeto de accionamiento Conmutación de unidades. Si se cambian parámetros de referencia o de conmutación (p. ej. p2000, p0304), se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 9:
Objeto de accionamiento Cantidad de parámetros. Al modificar la cantidad de parámetros mediante la carga desde Drive Control Chart (DCC) se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 10:
Objeto de accionamiento Configuración. Si cambian p0107 o r0108 se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 11:
Cojinete objeto de accionamiento. Si cambian p0530 o p0531, se incrementa el valor en este índice.
Rel. a índice 15:
SERVO/VECTOR Configuración. Si cambian p0300, p0301 ó p0400 se incrementa el valor en este índice.

r7871[0...10] Cambios de configuración objeto de accionamiento / Mod_config DO

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza cambios de configuración en el objeto de accionamiento.

Índice:
[0] = Suma de los índices siguientes
[1] = p0010, p0107 o p0108
[2] = Nombre objeto accto. (p0199)
[3] = Parámetros relevantes para la estructura (p. ej. p0180)
[4] = Interconexiones BICO
[5] = Reservado
[6] = Salvaguarda de datos requerida
[7] = Reservado
[8] = Parámetros de referencia o conmutación (p. ej. p2000)
[9] = Número de parámetros por Drive Control Chart (DCC)
[10] = p0107 o p0108

Dependencia: Ver también: r7868, r7870

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 0:

Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 1:

Objeto de accionamiento Puesta en marcha. Si cambian p0010, p0107 o p0108, se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 2:

Objeto de accionamiento Nombre. Si cambia p0199 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 3:

Objeto de accionamiento Estructura. Si cambia un parámetro relevante para la estructura (p. ej. número de juegos de datos) se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 4:

Objeto de accionamiento Interconexiones BICO. Si cambia r3977 se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 6:

Objeto de accionamiento Salvaguarda de datos.

0: No se tienen que guardar modificaciones de parámetros.

1: Se tienen que guardar modificaciones de parámetros.

Rel. a índice 8:

Objeto de accionamiento Conmutación de unidades. Si se cambian parámetros de referencia o de conmutación (p. ej. p2000, p0304), se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 9:

Objeto de accionamiento Cantidad de parámetros. Al modificar la cantidad de parámetros mediante la carga desde Drive Control Chart (DCC) se incrementa el valor en este índice.

Rel. a índice 10:

Objeto de accionamiento Configuración. Si cambian p0107 o r0108 se incrementa el valor en este índice.

r7872[0...3] Cambios de estado objeto de accionamiento / Camb_est DO

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza cambios de estado en el objeto de accionamiento.

Índice 0:

Si cambia uno de los siguientes índices se incrementa el valor en este índice.

Índice 1:

Objeto de accionamiento Fallos. Si cambia r0944 se incrementa el valor en este índice.

Índice 2:

Objeto de accionamiento Alarmas. Si cambia r2121 se incrementa el valor en este índice.

Índice 3:

Objeto de accionamiento Avisos Safety. Si cambia r9744 se incrementa el valor en este índice.

Índice: [0] = Suma de los índices siguientes
[1] = Fallos (r0944)
[2] = Alarmas (r2121)
[3] = Avisos Safety (r9744)

Dependencia: Ver también: r7869

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7900[0...23] Objetos de accionamiento Prioridad / DO Prioridad

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	0

Descripción:

Ajusta la prioridad al procesar los objetos de accionamiento presentes en el sistema.

Este parámetro permite ajustar libremente el orden de procesamiento de los objetos de accionamiento. Para ello hay que escribir, en el orden seseado, en los índices del parámetro todos los números de objetos de accionamiento presentes en el sistema. Tras el nuevo arranque actúa este orden sin que se compruebe la coherencia.

De fábrica está ajustada la siguiente prioridad de procesamiento:

- Los objetos de accionamiento se clasifican por tipo del modo siguiente: CONTROL UNIT, INFEED, SERVO, VECTOR, TM, HUB, CU-LINK

- Dentro de los del mismo tipo, se clasifica ascendentemente por número de objeto, es decir, cuanto menor sea el número mayor es la prioridad de procesamiento.

Índice:

[0] = Nº objeto de accto Control Unit
[1] = Nº objeto de accto 1
[2] = Nº objeto de accto 2
[3] = Nº objeto de accto 3
[4] = Nº objeto de accto 4
[5] = Nº objeto de accto 5
[6] = Nº objeto de accto 6
[7] = Nº objeto de accto 7
[8] = Nº objeto de accto 8
[9] = Nº objeto de accto 9
[10] = Nº objeto de accto 10
[11] = Nº objeto de accto 11
[12] = Nº objeto de accto 12
[13] = Nº objeto de accto 13
[14] = Nº objeto de accto 14
[15] = Nº objeto de accto 15
[16] = Nº objeto de accto 16
[17] = Nº objeto de accto 17
[18] = Nº objeto de accto 18
[19] = Nº objeto de accto 19
[20] = Nº objeto de accto 20
[21] = Nº objeto de accto 21
[22] = Nº objeto de accto 22
[23] = Nº objeto de accto 23

Atención:

Este parámetro sólo deberá ser usado por personal de servicio técnico cualificado.

Nota:

Si se usan números de objeto de accionamiento repetidos o si no se introducen todos los números de los objetos de accionamiento presentes, entonces se ignora totalmente el contenido de este parámetro. En tal caso vuelve a actuar el mismo comportamiento que con el ajuste de fábrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7901[0...43] Tiem. muestreo / t muestr

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descripción: Visualiza los tiempos de muestreo disponibles actualmente en la unidad de accionamiento.
Con r7901[x] = 0 es aplicable: El segmento de tiempo no está activo.

r7903 Tiempos de muestreo de hardware todavía no asignados / T_muest HW libr

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número de tiempos de muestreo de hardware todavía no asignados.
Los tiempos de muestreo libres pueden ser utilizados por aplicaciones OA, como DCC (Drive Control Chart) o FBLOCKS (bloques de función libres).

Nota: OA: Open Architecture

p8500[0...7] BI: Transferencia de datos 0 bit a bit / Transfer 0 bit

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos bit a bit.
Estas señales se transfieren a otra Control Unit y están disponibles en BO: r8510.0 ... 7 para otras interconexiones.

Índice:
[0] = Señal de emisión a BO: r8510.0
[1] = Señal de emisión a BO: r8510.1
[2] = Señal de emisión a BO: r8510.2
[3] = Señal de emisión a BO: r8510.3
[4] = Señal de emisión a BO: r8510.4
[5] = Señal de emisión a BO: r8510.5
[6] = Señal de emisión a BO: r8510.6
[7] = Señal de emisión a BO: r8510.7

Dependencia: Ver también: r8510

Nota: Ejemplo:
Preparación de las señalizaciones Servicio de las alimentaciones calculadas en esta Control Unit para otra Control Unit.
p8500[0] = r0863.0 (señalización Servicio de Alimentación 1)
p8500[1] = r0863.0 (señalización Servicio de Alimentación 2), etc.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8500[0...7] BI: Transferencia de datos 0 bit a bit / Transfer 0 bit

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos bit a bit.

Estas señales están disponibles en BO: r8510.0 ... 7 para su ulterior interconexión.

Índice:
[0] = Señal de emisión a BO: r8510.0
[1] = Señal de emisión a BO: r8510.1
[2] = Señal de emisión a BO: r8510.2
[3] = Señal de emisión a BO: r8510.3
[4] = Señal de emisión a BO: r8510.4
[5] = Señal de emisión a BO: r8510.5
[6] = Señal de emisión a BO: r8510.6
[7] = Señal de emisión a BO: r8510.7

Dependencia: Ver también: r8510

p8501[0...21] BI: Transferencia de datos 1 bit a bit / Transfer 1 bit

CU_CX32	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	[0] 722.0
			[1] 722.1
			[2] 722.2
			[3] 722.3
			[4...7] 0
			[8] 722.8
			[9] 722.9
			[10] 722.10
			[11] 722.11
			[12...15] 0
			[16] 722.16
			[17] 722.17
			[18...21] 0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos bit a bit.

Estas señales se transfieren a otra Control Unit y están disponibles en BO: r8511.0 ... 15 para otras interconexiones.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Señal de emisión a BO: r8511.0
[1] = Señal de emisión a BO: r8511.1
[2] = Señal de emisión a BO: r8511.2
[3] = Señal de emisión a BO: r8511.3
[4] = Señal de emisión a BO: r8511.4
[5] = Señal de emisión a BO: r8511.5
[6] = Señal de emisión a BO: r8511.6
[7] = Señal de emisión a BO: r8511.7
[8] = Señal de emisión a BO: r8511.8
[9] = Señal de emisión a BO: r8511.9
[10] = Señal de emisión a BO: r8511.10
[11] = Seal de emisión a BO: r8511.11
[12] = Señal de emisión a BO: r8511.12
[13] = Señal de emisión a BO: r8511.13
[14] = Señal de emisión a BO: r8511.14
[15] = Señal de emisión a BO: r8511.15
[16] = Señal de emisión a BO: r8511.16
[17] = Señal de emisión a BO: r8511.17
[18] = Señal de emisión a BO: r8511.18
[19] = Señal de emisión a BO: r8511.19
[20] = Señal de emisión a BO: r8511.20
[21] = Señal de emisión a BO: r8511.21

Dependencia: Ver también: r8511

p8501[0...21] BI: Transferencia de datos 1 bit a bit / Transfer 1 bit

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos bit a bit.
Estas señales están disponibles en BO: r8511.0 ... 15 para su ulterior interconexión.

Índice:
[0] = Señal de emisión a BO: r8511.0
[1] = Señal de emisión a BO: r8511.1
[2] = Señal de emisión a BO: r8511.2
[3] = Señal de emisión a BO: r8511.3
[4] = Señal de emisión a BO: r8511.4
[5] = Señal de emisión a BO: r8511.5
[6] = Señal de emisión a BO: r8511.6
[7] = Señal de emisión a BO: r8511.7
[8] = Señal de emisión a BO: r8511.8
[9] = Señal de emisión a BO: r8511.9
[10] = Señal de emisión a BO: r8511.10
[11] = Seal de emisión a BO: r8511.11
[12] = Señal de emisión a BO: r8511.12
[13] = Señal de emisión a BO: r8511.13
[14] = Señal de emisión a BO: r8511.14
[15] = Señal de emisión a BO: r8511.15
[16] = Señal de emisión a BO: r8511.16
[17] = Señal de emisión a BO: r8511.17
[18] = Señal de emisión a BO: r8511.18
[19] = Señal de emisión a BO: r8511.19
[20] = Señal de emisión a BO: r8511.20
[21] = Señal de emisión a BO: r8511.21

Dependencia: Ver también: r8511

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8501[0...21] BI: Transferencia de datos 1 bit a bit / Transfer 1 bit

CU_LINK	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	[0] 722.0
			[1] 722.1
			[2] 722.2
			[3] 722.3
			[4] 722.4
			[5] 722.5
			[6] 722.6
			[7] 722.7
			[8] 722.8
			[9] 722.9
			[10] 722.10
			[11] 722.11
			[12] 722.12
			[13] 722.13
			[14] 722.14
			[15] 722.15
			[16] 722.16
			[17] 722.17
			[18] 0
			[19] 0
			[20] 722.20
			[21] 722.21

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos bit a bit.
Estas señales se transfieren a otra Control Unit y están disponibles en BO: r8511.0 ... 15 para otras interconexiones.

Índice:
[0] = Señal de emisión a BO: r8511.0
[1] = Señal de emisión a BO: r8511.1
[2] = Señal de emisión a BO: r8511.2
[3] = Señal de emisión a BO: r8511.3
[4] = Señal de emisión a BO: r8511.4
[5] = Señal de emisión a BO: r8511.5
[6] = Señal de emisión a BO: r8511.6
[7] = Señal de emisión a BO: r8511.7
[8] = Señal de emisión a BO: r8511.8
[9] = Señal de emisión a BO: r8511.9
[10] = Señal de emisión a BO: r8511.10
[11] = Seal de emisión a BO: r8511.11
[12] = Señal de emisión a BO: r8511.12
[13] = Señal de emisión a BO: r8511.13
[14] = Señal de emisión a BO: r8511.14
[15] = Señal de emisión a BO: r8511.15
[16] = Señal de emisión a BO: r8511.16
[17] = Señal de emisión a BO: r8511.17
[18] = Señal de emisión a BO: r8511.18
[19] = Señal de emisión a BO: r8511.19
[20] = Señal de emisión a BO: r8511.20
[21] = Señal de emisión a BO: r8511.21

Dependencia: Ver también: r8511

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8502 CI: Transferencia de datos 0 palabra a palabra / Transfer 0 palabra

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se transfiere a otra Control Unit y está disponible en CO: r8512 para otras interconexiones.

Dependencia: Ver también: r8512

p8502 CI: Transferencia de datos 0 palabra a palabra / Transfer 0 palabra

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal está disponible en CO: r8512 para su ulterior interconexión.

Dependencia: Ver también: r8512

p8503 CI: Transferencia de datos 1 palabra a palabra / Transfer 1 palabra

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se transfiere a otra Control Unit y está disponible en CO: r8513 para otras interconexiones.

Dependencia: Ver también: r8513

p8503 CI: Transferencia de datos 1 palabra a palabra / Transfer 1 palabra

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal está disponible en CO: r8513 para su ulterior interconexión.

Dependencia: Ver también: r8513

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8504 CI: Transferencia de datos 2 palabra a palabra / Transfer 2 palabra

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se transfiere a otra Control Unit y está disponible en CO: r8514 para otras interconexiones.

Dependencia: Ver también: r8514

p8504 CI: Transferencia de datos 2 palabra a palabra / Transfer 2 palabra

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal está disponible en CO: r8514 para su ulterior interconexión.

Dependencia: Ver también: r8514

p8505 CI: Transferencia de datos 3 palabra a palabra / Transfer 3 palabra

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se transfiere a otra Control Unit y está disponible en CO: r8515 para otras interconexiones.

Dependencia: Ver también: r8515

p8505 CI: Transferencia de datos 3 palabra a palabra / Transfer 3 palabra

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la transferencia de datos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal está disponible en CO: r8515 para su ulterior interconexión.

Dependencia: Ver también: r8515

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8510.0...7 BO: Transferencia de datos 0 recepción bit a bit / Transf 0 recp bit

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: - **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos bit a bit.
Estas señales se han interconectado y transferido a través de BI: p8500[0...7] en otra Control Unit.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
01	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
02	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
03	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
04	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
05	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
06	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
07	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8500

r8510.0...7 BO: Transferencia de datos 0 recepción bit a bit / Transf 0 recp bit

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos bit a bit.
Estas señales se han interconectado y transferido a través de BI: p8500[0...7].

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
01	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
02	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
03	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
04	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
05	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
06	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-
07	Señal de recepción de BI: p8500	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8500

r8511.0...21 BO: Transferencia de datos 1 recepción bit a bit / Transf 1 recp bit

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: - **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos bit a bit.
Estas señales se han interconectado y transferido a través de BI: p8501[0...15] en otra Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
01	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
02	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
03	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
04	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
05	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
06	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
07	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
08	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
09	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
10	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
11	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
12	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
13	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
14	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
15	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
16	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
17	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
18	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
19	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
20	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
21	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8501

r8511.0...21 BO: Transferencia de datos 1 recepción bit a bit / Transf 1 recp bit

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos bit a bit.
Estas señales se han interconectado y transferido a través de BI: p8501[0...15].

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
01	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
02	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
03	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
04	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
05	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
06	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
07	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
08	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
09	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
10	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
11	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
12	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
13	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
14	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
15	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
16	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
17	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
18	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
19	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
20	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-
21	Señal de recepción de BI: p8501	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8501

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8512 CO: Transferencia de datos 0 recepción palabra a palabra / Transf 0 recp pal

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se interconecta y transfiere a través de CI: p8502 en otra Control Unit.

Dependencia: Ver también: p8502

r8512 CO: Transferencia de datos 0 recepción palabra a palabra / Transf 0 recp pal

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se interconecta y transfiere a través de CI: p8502.

Dependencia: Ver también: p8502

r8513 CO: Transferencia de datos 1 recepción palabra a palabra / Transf 1 recp pal

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se interconecta y transfiere a través de CI: p8503 en otra Control Unit.

Dependencia: Ver también: p8503

r8513 CO: Transferencia de datos 1 recepción palabra a palabra / Transf 1 recp pal

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se interconecta y transfiere a través de CI: p8503.

Dependencia: Ver también: p8503

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8514 CO: Transferencia de datos 2 recepción palabra a palabra / Transf 2 recp pal

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se interconecta y transfiere a través de CI: p8504 en otra Control Unit.

Dependencia: Ver también: p8504

r8514 CO: Transferencia de datos 2 recepción palabra a palabra / Transf 2 recp pal

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se interconecta y transfiere a través de CI: p8504.

Dependencia: Ver también: p8504

r8515 CO: Transferencia de datos 3 recepción palabra a palabra / Transf 3 recp pal

CU_CX32, CU_LINK

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se interconecta y transfiere a través de CI: p8505 en otra Control Unit.

Dependencia: Ver también: p8505

r8515 CO: Transferencia de datos 3 recepción palabra a palabra / Transf 3 recp pal

CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** PERCENT	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza las señales de los datos recibidos palabra a palabra (señal de proceso).
Este valor de señal se interconecta y transfiere a través de CI: p8505.

Dependencia: Ver también: p8505

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8520[0...3] CU_LINK Valor señal Escala / Valor señal Escal

CU_CX32, CU_LINK	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2211
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00010	10000.00000	1.00000

Descripción: Ajusta la escala para el valor de señal 0 ... 3 (señales de proceso).

Índice:
[0] = Valor señal 0 (CI: p8502) Escala
[1] = Valor señal 1 (CI: p8503) Escala
[2] = Valor señal 2 (CI: p8504) Escala
[3] = Valor señal 3 (CI: p8505) Escala

Dependencia: Ver también: p8502, p8503, p8504, p8505

p8550 AOP LOCAL/REMOTO / AOP LOCAL/REMOTO

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0000 0000 0000 1001 bin

Descripción: Ajuste para guardar la configuración actual del panel AOP (Advanced Operator Panel).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Salvar LOCAL	Sí	No	-
01	Marcha en LOCAL	Sí	No	-
02	Cambio en marcha	Sí	No	-
03	DES actúa c/ DES1	Sí	No	-
04	DES actúa c/ DES2	Sí	No	-
05	DES actúa c/ DES3	Sí	No	-
06	Reservado	Sí	No	-
07	Izda/Decha activa	Sí	No	-
08	Jog activo	Sí	No	-
09	Salvar consigna de velocidad	Sí	No	-
14	Bloquear mando	Sí	No	-
15	Bloquear parametrización	Sí	No	-

r8570[0...39] Macro objeto de accto. / Macro DO

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, SERVO, TM120, TM15DI_DO, TM31, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Muestra los archivos de macro guardados en el directorio correspondiente de la tarjeta de memoria/memoria del equipo.

Dependencia: Ver también: p0015

Nota: Con valor = 9999999 es aplicable: el proceso de lectura sigue en curso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8571[0...39] Macro entradas de binector (BI) / Macro BI

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los archivos ACX guardados en el correspondiente directorio de la memoria no volátil.
Dependencia: Ver también: p0700
Nota: Con valor = 9999999 es aplicable: el proceso de lectura sigue en curso.

r8572[0...39] Macro Entrada de conector (CI) para consignas de velocidad / Macro CI n_cons

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los archivos ACX guardados en el correspondiente directorio de la memoria no volátil.
Dependencia: Ver también: p1000
Nota: Con valor = 9999999 es aplicable: el proceso de lectura sigue en curso.

r8573[0...39] Macro Entradas de conector (CI) para consignas de par / Macro CI M_cons

A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los archivos ACX guardados en el correspondiente directorio de la memoria no volátil.
Dependencia: Ver también: p1500
Nota: Con valor = 9999999 es aplicable: el proceso de lectura sigue en curso.

r8585 Macro en ejecución / Macro en ejecución

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la macro que se está ejecutando actualmente en el objeto de accionamiento.
Dependencia: Ver también: p0015, p0700, p1000, p1500, r8570, r8571, r8572, r8573

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8600 CAN Device Type / Device Type

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:

Visualiza los dispositivos conectados al bus CAN tras el arranque.

r8600

= 00000000 hex: Ningún accionamiento reconocido.

= FFFF0192 hex: Varios accionamientos - El 1er accionamiento es un Active Line Module, un servoaccionamiento o un accionamiento vectorial

= FFFF0191 hex: Varios accionamientos - El 1er accionamiento es un Terminal Module

= 02010192 hex: 1 accionamiento vectorial

= 00020192 hex: 1 servoaccionamiento

= 01000192 hex: 1 Active Line Module

= 00080191 hex: 1 Terminal Module

Nota:

Equivale al objeto CANopen 1000 hex.

Adicionalmente, para cada accionamiento reconocido del Device Type se indica en el objeto 67FF hex + 800 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

r8601 CAN Error Register / Error Register

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:

Visualiza el registro de fallos para CANopen.

Bit 0: Error genérico

Señal 0: Ningún error presente.

Señal 1: Error genérico presente.

Bit 1 ... 3: No soportado (siempre señal 0)

Bit 4: Error de comunicación

Señal 0: No hay ningún aviso presente en el rango 8700 ... 8799.

Señal 1: Hay como mínimo un aviso presente (fallo o alarma) en el rango 8700 ... 8799.

Bit 5 ... 6: No soportado (siempre señal 0)

Bit 7: Fallo fuera de 8700 ... 8799

Señal 0: No hay ningún fallo presente fuera del rango 8700 ... 8799.

Señal 1: Hay como mínimo un fallo presente fuera del rango 8700 ... 8799.

Nota:

Equivale al objeto CANopen 1001 hex.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8602 CAN SYNC-Object / Objeto SYNC

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0080 hex

Descripción: Ajusta los parámetros SYNC-Object para los objetos CANopen siguientes:
- 1005 hex: COB-ID

Nota: SINAMICS trabaja como consumidor de SYNC.
COB-ID: CAN Object-Identification

p8603 CAN COB-ID Emergency Message / COB-ID EMCY Msg

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta el COB-ID para los mensajes Emergency (telegramas de fallo).
Equivale a los objetos CANopen:
- 1014 hex: COB-ID

Nota: Si en un download se carga el valor predeterminado 0, entonces se ajusta automáticamente el valor predeterminado CANopen 80 hex + Node-ID.
Online se rechaza el valor 0, ya que el estándar CANopen no permite aquí COB-ID 0.
El cambio del ID de nodo usando los interruptores al efecto en la Control Unit o vía software no tiene efecto sobre COB-ID EMCY. Sigue actuando el valor almacenado.

p8604[0...1] CAN Node Guarding / Node Guarding

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Ajusta los parámetros Node Guarding para los objetos CANopen siguientes:
- 100C hex: Guard Time
- 100D hex: Life Time Factor

El Life Time resulta de multiplicar Guard Time por Life Time Factor.

Índice: [0] = Intervalo [ms] para nuevo telegrama Node Guarding
[1] = Factor para fallo de telegramas Node Guarding

Dependencia: Sólo ajustable en caso de Heartbeat Time = 0 (el heartbeat está desconectado).
Ver también: p8606

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con p8604[0] = 0 y/o p8604[1] = 0 no se aplica el protocolo Node Guarding.
No puede usarse ni Node Guarding ni Heartbeat.

p8606 CAN Producer Heartbeat Time / Prod Heartb Time

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	65535 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo [ms] para el envío cíclico de telegramas Heartbeat.
El menor tiempo de ciclo vale 100 ms.
Escribiendo el valor 0 se desconecta la emisión de telegramas "heartbeat" (signos de actividad).

Dependencia: Sólo ajustable en caso de Guard Time = 0 (Node Guarding está desconectado).
Ver también: p8604

Nota: Equivale al objeto CANopen 1017 hex.
No puede usarse ni Node Guarding ni Heartbeat.

r8607[0...3] CAN Identity Object / Identity Object

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza informaciones generales del equipo.

Índice:
[0] = Vendor ID
[1] = Product Code
[2] = Revision number
[3] = Serial number

Nota: Equivale al objeto CANopen 1018 hex.
Rel. a índice 3:
El número de serie SINAMICS consta de 60 bits. De ellos, en este índice se muestran los siguientes:
Bit 0 ... 19: Número correlativo
Bit 20 ... 23: Identificador de producción
- 0 hex: Desarrollo
- 1 hex: Ejemplar único P1
- 2 hex: Ejemplar único P2
- 3 hex: Ejemplar único WA
- 9 hex: Muestra
- F hex: El resto

Bit 24 ... 27: Mes de fabricación (0 codifica enero; B, diciembre)
Bit 28 ... 31: Año de fabricación (0 codifica 2002)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8608[0...1] CAN Clear Bus Off Error / Clear Bus Off Err

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Debido a un Bus Off Error, el controlador CAN pasa al estado de inicialización.
Índice 0:
arranque manual del controlador CAN una vez eliminada la causa con p8608[0] = 1
Índice 1:
activación de la función automática de arranque del bus CAN con p8608[1] = 1.
En intervalos de 2 segundos, el controlador CAN vuelve a arrancar automáticamente hasta que la causa se haya eliminado y se haya establecido una conexión CAN.

Valor:
0: Inactivo
1: Arrancar controlador CAN

Índice:
[0] = Función manual de arranque del controlador
[1] = Activación función automática arranque controlador

Nota: Índice 0:
Tras el arranque el parámetro se resetea automáticamente a 0.

p8609[0...1] CAN Error Behaviour / Error Behaviour

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	1

Descripción: Ajusta el comportamiento del nodo CAN en lo relativo a error de comunicación o fallo de dispositivo.

Valor:
0: Pre-Operational
1: Sin cambios
2: Stopped

Índice:
[0] = Comportamiento con fallo de comunicación
[1] = Comportamiento con fallo de equipo

Nota: Equivale al objeto CANopen 1029 hex.

r8610[0...1] CAN First Server SDO / First Server SDO

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el identificador (Client/Server y Server/Client) del canal SDO.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Visualiza el COB-ID del cliente al servidor
[1] = Visualiza el COB-ID del servidor al cliente

Nota: Equivale al objeto CANopen 1200 hex.
SDO: Service Data Object

p8611[0...82] CAN Pre-defined Error Field / Pre_def Err Field

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF 1000 hex	0000 hex

Descripción: Visualiza el Pre-defined Error Field del nodo CAN.

Incluye la cantidad total de errores aparecidos, la cantidad de errores aparecidos por accionamiento y los errores en orden cronológico.

Los primeros 16 bits representan el código de error de CANopen y los segundos 16 bits el código de error SINAMICS.

El índice 1 muestra la misma estructura, pero en los segundos 16 bits figura la ID del Drive Object en lugar del código de error SINAMICS.

Código de error CANopen:

0000 hex: Ningún error presente

8110 hex: Alarma A08751 presente

8120 hex: Alarma A08752 presente

8130 hex: Alarma A08700(F) con valor de alarma = 2 presente

1000 hex: Error genérico 1 presente (como mínimo un fallo fuera del rango 8700 ... 8799)

1001 hex: Error genérico 2 presente (como mínimo una alarma en el rango 8700 ... 8799 excepto A08751, A08752, A08700)

Escribiendo el valor 0 en el índice 0 se efectúa confirman todos los objetos de accionamiento. Tan pronto como se confirma un fallo o se elimina una alarma, éstos se borran de la lista de fallos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:

[0] = Cantidad de fallos en equipo
[1] = Número de accto /código de error más actual
[2] = Cant. fallos accto 1
[3] = Error 1/accto 1
[4] = Error 2/accto 1
[5] = Error 3/accto 1
[6] = Error 4/accto 1
[7] = Error 5/accto 1
[8] = Error 6/accto 1
[9] = Error 7/accto 1
[10] = Error 8/accto 1
[11] = Cant. fallos accto 2
[12] = Error 1/accto 2
[13] = Error 2/accto 2
[14] = Error 3/accto 2
[15] = Error 4/accto 2
[16] = Error 5/accto 2
[17] = Error 6/accto 2
[18] = Error 7/accto 2
[19] = Error 8/accto 2
[20] = Cant. fallos accto 3
[21] = Error 1/accto 3
[22] = Error 2/accto 3
[23] = Error 3/accto 3
[24] = Error 4/accto 3
[25] = Error 5/accto 3
[26] = Error 6/accto 3
[27] = Error 7/accto 3
[28] = Error 8/accto 3
[29] = Cant. fallos accto 4
[30] = Error 1/accto 4
[31] = Error 2/accto 4
[32] = Error 3/accto 4
[33] = Error 4/accto 4
[34] = Error 5/accto 4
[35] = Error 6/accto 4
[36] = Error 7/accto 4
[37] = Error 8/accto 4
[38] = Cant. fallos accto 5
[39] = Error 1/accto 5
[40] = Error 2/accto 5
[41] = Error 3/accto 5
[42] = Error 4/accto 5
[43] = Error 5/accto 5
[44] = Error 6/accto 5
[45] = Error 7/accto 5
[46] = Error 8/accto 5
[47] = Cant. fallos accto 6
[48] = Error 1/accto 6
[49] = Error 2/accto 6
[50] = Error 3/accto 6
[51] = Error 4/accto 6
[52] = Error 5/accto 6
[53] = Error 6/accto 6
[54] = Error 7/accto 6
[55] = Error 8/accto 6
[56] = Cant. fallos accto 7
[57] = Error 1/accto 7
[58] = Error 2/accto 7
[59] = Error 3/accto 7
[60] = Error 4/accto 7
[61] = Error 5/accto 7
[62] = Error 6/accto 7
[63] = Error 7/accto 7

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[64] = Error 8/accto 7
[65] = Cant. fallos accto 8
[66] = Error 1/accto 8
[67] = Error 2/accto 8
[68] = Error 3/accto 8
[69] = Error 4/accto 8
[70] = Error 5/accto 8
[71] = Error 6/accto 8
[72] = Error 7/accto 8
[73] = Error 8/accto 8
[74] = Cantidad de fallos en Control Unit
[75] = Error 1/Control Unit
[76] = Error 2/Control Unit
[77] = Error 3/Control Unit
[78] = Error 4/Control Unit
[79] = Error 5/Control Unit
[80] = Error 6/Control Unit
[81] = Error 7/Control Unit
[82] = Error 8/Control Unit

Nota: Equivale al objeto CANopen 1003 hex.

p8620 CAN Node-ID / Node-ID

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1	127	126

Descripción: Para visualizar o ajustar el CANopen-Node-ID.
El ID de nodo puede ajustarse como sigue:
1) Mediante interruptores al efecto en la Control Unit
--> p8620 es entonces de sólo lectura y muestra el ID de nodo ajustado.
--> Cualquier cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
--> El CANopen-Node-ID y la dirección de PROFIBUS son idénticos.
2) Mediante p8620
--> Sólo si, mediante interruptores al efecto, está ajustada la dirección 0.
--> El Node-ID predeterminado es 126.
--> Cualquier cambio sólo surte efecto tras salvar y POWER ON.

Dependencia: Ver también: r8621

Nota: Cualquier cambio del Node-ID sólo surte efecto tras POWER ON.
El ID de nodo activo se muestra en r8621.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.
El ajuste independiente de los CANopen-Node-ID y de la dirección PROFIBUS sólo es posible mediante los parámetros p0918 y p8620 (requisito: mediante interruptores al efecto está ajustada la dirección 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8621 CAN Node-ID activo / Node-ID activo

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el CANopen-Node-ID activo.

Dependencia: Ver también: p8620

p8622 Velocidad de bits CAN / Vel bits

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	7	6

Descripción: Ajusta la velocidad de bits para el bus CAN.
Se seleccionan los correspondientes Bit Timings definidos en p8623, en el subíndice asociado.
Ejemplo:
Velocidad de bits = 20 kbits/s --> p8622 = 6 --> el Bit Timing asociado figura en p8623[6].

Valor:
0: 1 Mbits/s
1: 800 kbits/s
2: 500 kbits/s
3: 250 kbits/s
4: 125 kbits/s
5: 50 kbits/s
6: 20 kbits/s
7: 10 kbits/s

Dependencia: Ver también: p8623

Nota: El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8623[0...7] CAN Bit Timing selection / Bit Timing select

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0000 hex	000F 7FFF hex	[0] 1405 hex
		[1] 1605 hex
		[2] 1C05 hex
		[3] 1C0B hex
		[4] 1C17 hex
		[5] 1C3B hex
		[6] 0002 1C15 hex
		[7] 0004 1C2B hex

Descripción:
Ajusta el Bit Timing para el controlador C_CAN para la velocidad de bits asociada ajustada (p8622).
En p8623[0...7] los bits están repartidos en los siguientes parámetros del controlador C_CAN:
Bit 0 ... 5: BRP (Baud Rate Prescaler)
Bit 6 ... 7: SJW (Synchronisation Jump Width)
Bit 8 ... 11: TSEG1 (Time Segment 1, antes del punto de muestreo)
Bit 12 ... 14: TSEG2 (Time Segment 2, ras el punto de muestreo)
Bit 15: Reservado
Bit 16 ... 19: BRPE (Baud Rate Prescaler Extension)
Bit 20 ... 31: Reservado
Ejemplo:
Velocidad de bits = 20 kbits/s --> p8622 = 6 --> el Bit Timing asociado figura en p8623[6] --> 0001 2FB6

Recomend.:
Aplicar los valores del ajuste de fábrica al ajustar el Bit Timing.

Índice:
[0] = 1 Mbits/s
[1] = 800 kbits/s
[2] = 500 kbits/s
[3] = 250 kbits/s
[4] = 125 kbits/s
[5] = 50 kbits/s
[6] = 20 kbits/s
[7] = 10 kbits/s

Dependencia:
Ver también: p8622

Nota:
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8630[0...2] Objetos virtuales CAN / Objetos virtuales

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	65535	0

Descripción:

Ajuste para selección del objeto de accionamiento (índice 0), el área de subíndices (índice 1) y el área de parámetros (índice 2) si se usan objetos virtuales.

Esto permite acceder a todos los parámetros en SINAMICS vía CAN.

Índice 0 (número de objeto de accionamiento):

0: No es posible acceder a objetos CANopen virtuales

1: Device

2 ... 65535: Número de objeto del accionamiento 1 ... 8

Índice 1 (área de subíndice):

0: 0 ... 255

1: 256 ... 511

2: 512 ... 767

3: 768 ... 1023

Índice 2 (área de parámetros):

0: 1 ... 9999

1: 10000 ... 19999

2: 20000 ... 29999

3: 30000 ... 39999

Índice:

[0] = Número de objeto de accionamiento
[1] = Rango subíndice
[2] = Rango parámetros

p8641 CAN Abort Connection Option Code / Abort Con Opt Code

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	3	3

Descripción:

Ajusta el comportamiento del accionamiento en caso de un fallo en la comunicación CAN.

Valor:

0: Ninguna reacción
1: DES1
2: DES2
3: DES3

Dependencia:

Ver también: F08700

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8680[0...36] CAN Diagnosis Hardware / Diagnóstico HW

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los registros del controlador CAN C_CAN:
Register, Message Interface Register y Message Handler Register. referidos al protocolo CAN.

Índice:
[0] = Control Register
[1] = Status Register
[2] = Error Counter
[3] = Bit Timing Register
[4] = Interrupt Register
[5] = Test Register
[6] = Baud Rate Prescaler Extension Register
[7] = Interface 1 Command Request Register
[8] = Interface 1 Command Mask Register
[9] = Interface 1 Mask 1 Register
[10] = Interface 1 Mask 2 Register
[11] = Interface 1 Arbitration 1 Register
[12] = Interface 1 Arbitration 2 Register
[13] = Interface 1 Message Control Register
[14] = Interface 1 Data A1 Register
[15] = Interface 1 Data A2 Register
[16] = Interface 1 Data B1 Register
[17] = Interface 1 Data B2 Register
[18] = Interface 2 Command Request Register
[19] = Interface 2 Command Mask Register
[20] = Interface 2 Mask 1 Register
[21] = Interface 2 Mask 2 Register
[22] = Interface 2 Arbitration 1 Register
[23] = Interface 2 Arbitration 2 Register
[24] = Interface 2 Message Control Register
[25] = Interface 2 Data A1 Register
[26] = Interface 2 Data A2 Register
[27] = Interface 2 Data B1 Register
[28] = Interface 2 Data B2 Register
[29] = Transmission Request 1 Register
[30] = Transmission Request 2 Register
[31] = New Data 1 Register
[32] = New Data 2 Register
[33] = Interrupt Pending 1 Register
[34] = Interrupt Pending 2 Register
[35] = Message Valid 1 Register
[36] = Message Valid 2 Register

Nota: Los diversos registros del controlador C_CAN están descritos en "C_CAN User's Manual".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8684 Estado tras arranque CAN NMT / NMT est tras arr

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
4	127	127

Descripción: Ajusta el estado CANopen NMT que está activo después de arrancar.

Valor:
4: Stopped
5: Operational
127: Pre-Operational

Dependencia: Ver también: p8685

Nota: El arranque en el estado NMT Pre-Operational cumple el estándar CANopen.

p8685 Estados CAN NMT / NMT Estados

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	129	127

Descripción: Ajuste y visualización del estado CANopen NMT.

Valor:
0: Initializing
4: Stopped
5: Operational
127: Pre-Operational
128: Reset Node
129: Reset Communication

Nota: El valor 0 (Initialising) sólo se visualiza, no puede ajustarse.

p8699 Tiempo de vigilancia CAN RPDO / t_vigil RPDO

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0 [ms]	65535000 [ms]	0 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia de los datos de proceso recibidos a través de bus CAN.
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (p8848).
Si no se reciben datos de proceso dentro de este tiempo, se emite el fallo F08702.

Dependencia: Ver también: p8848
Ver también: F08702

Nota: 0: Vigilancia está desconectada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8700[0...1] CAN Receive PDO 1 / Receive PDO 1

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 8000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Receive Process Data Object 1 (RPDO 1).

Índice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Nota: Equivale al objeto CANopen 1400 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8701[0...1] CAN Receive PDO 2 / Receive PDO 2

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 8000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Receive Process Data Object 2 (RPDO 2).

Índice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Nota: Equivale al objeto CANopen 1401 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8702[0...1] CAN Receive PDO 3 / Receive PDO 3

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 8000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Receive Process Data Object 3 (RPDO 3).

Índice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Nota: Equivale al objeto CANopen 1402 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1, FE y FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8703[0...1] CAN Receive PDO 4 / Receive PDO 4

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 8000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Receive Process Data Object 4 (RPDO 4).

Índice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Nota: Equivale al objeto CANopen 1403 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8704[0...1] CAN Receive PDO 5 / Receive PDO 5

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 8000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Receive Process Data Object 5 (RPDO 5).

Índice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Nota: Equivale al objeto CANopen 1404 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8705[0...1] CAN Receive PDO 6 / Receive PDO 6

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 8000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Receive Process Data Object 6 (RPDO 6).

Índice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Nota: Equivale al objeto CANopen 1405 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1, FE y FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8706[0...1] CAN Receive PDO 7 / Receive PDO 7

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 8000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Receive Process Data Object 7 (RPDO 7).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Nota: Equivale al objeto CANopen 1406 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8707[0...1] CAN Receive PDO 8 / Receive PDO 8

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 8000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Receive Process Data Object 8 (RPDO 8).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Nota: Equivale al objeto CANopen 1407 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8710[0...3] CAN Receive Mapping para RPDO 1 / Mapeado RPDO 1

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Receive Process Data Object 1 (RPDO 1).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1600 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
No se soporta Dummy Mapping.
El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p870x como no válido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8711[0...3] CAN Receive Mapping para RPDO 2 / Mapeado RPDO 2

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Receive Process Data Object 2 (RPDO 2).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1601 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

No se soporta Dummy Mapping.

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p870x como no válido.

p8712[0...3] CAN Receive Mapping para RPDO 3 / Mapeado RPDO 3

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Receive Process Data Object 3 (RPDO 3).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1602 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

No se soporta Dummy Mapping.

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p870x como no válido.

p8713[0...3] CAN Receive Mapping para RPDO 4 / Mapeado RPDO 4

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Receive Process Data Object 4 (RPDO 4).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1603 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

No se soporta Dummy Mapping.

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p870x como no válido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8714[0...3] CAN Receive Mapping para RPDO 5 / Mapeado RPDO 5

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	**Modificable:** C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Receive Process Data Object 5 (RPDO 5).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1604 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

No se soporta Dummy Mapping.

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p870x como no válido.

p8715[0...3] CAN Receive Mapping para RPDO 6 / Mapeado RPDO 6

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	**Modificable:** C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Receive Process Data Object 6 (RPDO 6).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1605 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

No se soporta Dummy Mapping.

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p870x como no válido.

p8716[0...3] CAN Receive Mapping para RPDO 7 / Mapeado RPDO 7

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	**Modificable:** C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Receive Process Data Object 7 (RPDO 7).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1606 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

No se soporta Dummy Mapping.

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p870x como no válido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8717[0...3] CAN Receive Mapping para RPDO 8 / Mapeado RPDO 8

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Receive Process Data Object 8 (RPDO 8).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1607 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
No se soporta Dummy Mapping.
El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p870x como no válido.

p8720[0...4] CAN Transmit PDO 1 / Transmit PDO 1

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** C000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Transmit Process Data Object 1 (TPDO 1).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (en 100 µs)
[3] = Reservado
[4] = Event Timer (in ms)

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Atención: Para Inhibit Time y Event Timer es aplicable:
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (4 ms).

Nota: Equivale al objeto CANopen 1800 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1 ... F0, FE y FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8721[0...4] CAN Transmit PDO 2 / Transmit PDO 2

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** C000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Transmit Process Data Object 2 (TPDO 2).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (en 100 µs)
[3] = Reservado
[4] = Event Timer (in ms)

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Atención: Para Inhibit Time y Event Timer es aplicable:
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (4 ms).

Nota: Equivale al objeto CANopen 1801 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1 ... F0, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8722[0...4] CAN Transmit PDO 3 / Transmit PDO 3

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** C000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Transmit Process Data Object 3 (TPDO 3).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (en 100 µs)
[3] = Reservado
[4] = Event Timer (in ms)

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Atención: Para Inhibit Time y Event Timer es aplicable:
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (4 ms).

Nota: Equivale al objeto CANopen 1802 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1 ... F0, FE y FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8723[0...4] CAN Transmit PDO 4 / Transmit PDO 4

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Transmit Process Data Object 4 (TPDO 4).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (en 100 µs)
[3] = Reservado
[4] = Event Timer (in ms)

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Atención: Para Inhibit Time y Event Timer es aplicable:
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (4 ms).

Nota: Equivale al objeto CANopen 1803 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1 ... F0, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8724[0...4] CAN Transmit PDO 5 / Transmit PDO 5

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Transmit Process Data Object 5 (TPDO 5).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (en 100 µs)
[3] = Reservado
[4] = Event Timer (in ms)

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Atención: Para Inhibit Time y Event Timer es aplicable:
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (4 ms).

Nota: Equivale al objeto CANopen 1804 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1 ... F0, FE y FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8725[0...4] CAN Transmit PDO 6 / Transmit PDO 6

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** C000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Transmit Process Data Object 6 (TPDO 6).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (en 100 µs)
[3] = Reservado
[4] = Event Timer (in ms)

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Atención: Para Inhibit Time y Event Timer es aplicable:
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (4 ms).

Nota: Equivale al objeto CANopen 1805 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1 ... F0, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8726[0...4] CAN Transmit PDO 7 / Transmit PDO 7

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** C000 06DF hex	**Ajuste de fábrica** [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Transmit Process Data Object 7 (TPDO 7).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (en 100 µs)
[3] = Reservado
[4] = Event Timer (in ms)

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Atención: Para Inhibit Time y Event Timer es aplicable:
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (4 ms).

Nota: Equivale al objeto CANopen 1806 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1 ... F0, FE y FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8727[0...4] CAN Transmit PDO 8 / Transmit PDO 8

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de comunicación para CANopen Transmit Process Data Object 8 (TPDO 8).

Índice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (en 100 µs)
[3] = Reservado
[4] = Event Timer (in ms)

Dependencia: Un COB-ID válido sólo puede ajustarse si existe un canal.
Ver también: p8740, p8741

Atención: Para Inhibit Time y Event Timer es aplicable:
Se redondea cualquier valor que no sea perfectamente divisible por el tiempo de muestreo de (4 ms).

Nota: Equivale al objeto CANopen 1807 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
Se pueden ajustar los Transmission Type 0, 1 ... F0, FE y FF.
PDO: Process Data Object

p8730[0...3] CAN Transmit Mapping para TPDO 1 / Mapeado TPDO 1

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Transmit Process Data Object 1 (TPDO 1).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1A00 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p872x como no válido.

p8731[0...3] CAN Transmit Mapping para TPDO 2 / Mapeado TPDO 2

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Transmit Process Data Object 2 (TPDO 2).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Equivale al objeto CANopen 1A01 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p872x como no válido.

p8732[0...3] CAN Transmit Mapping para TPDO 3 / Mapeado TPDO 3

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Transmit Process Data Object 3 (TPDO 3).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1A02 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p872x como no válido.

p8733[0...3] CAN Transmit Mapping para TPDO 4 / Mapeado TPDO 4

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Transmit Process Data Object 4 (TPDO 4).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1A03 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p872x como no válido.

p8734[0...3] CAN Transmit Mapping para TPDO 5 / Mapeado TPDO 5

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Transmit Process Data Object 5 (TPDO 5).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1A04 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p872x como no válido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8735[0...3] CAN Transmit Mapping para TPDO 6 / Mapeado TPDO 6

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Transmit Process Data Object 6 (TPDO 6).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1A05 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p872x como no válido.

p8736[0...3] CAN Transmit Mapping para TPDO 7 / Mapeado TPDO 7

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Transmit Process Data Object 7 (TPDO 7).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1A06 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p872x como no válido.

p8737[0...3] CAN Transmit Mapping para TPDO 8 / Mapeado TPDO 8

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9208
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta los parámetros de mapeado para el CANopen Transmit Process Data Object 8 (TPDO 8).

Índice:
[0] = Objeto mapeado 1
[1] = Objeto mapeado 2
[2] = Objeto mapeado 3
[3] = Objeto mapeado 4

Nota: Equivale al objeto CANopen 1A07 hex + 40 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

El parámetro sólo puede modificarse en el modo online cuando el COB-ID correspondiente está seteado en p872x como no válido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8740[0...23] Reparto de canales CAN / Reparto de canales

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	8	0

Descripción: Ajusta la cantidad de canales para Receive PDOs y Transmit PDOs.
Para fijar el número de canales de un accionamiento existen 3 índices (3 * n índices, n = 8).
Índice 0: Cantidad de canales para Receive PDOs (1er accto)
Índice 1: Cantidad de canales para Transmit PDOs (1er accto)
Índice 2: Reservado
De la misma forma, los índices 3 a 5 corresponden al 2º accto., etc.

Índice:
[0] = Cantidad de canales para Receive PDOs (1er accto)
[1] = Cantidad de canales para Transmit PDOs (1er accto)
[2] = Reservado
[3] = Cantidad de canales para Receive PDOs (2º accto)
[4] = Cantidad de canales para Transmit PDOs (2º accto)
[5] = Reservado
[6] = Cantidad de canales para Receive PDOs (3º accto)
[7] = Cantidad de canales para Transmit PDOs (3º accto)
[8] = Reservado
[9] = Cantidad de canales para Receive PDOs (4º accto)
[10] = Cantidad de canales para Transmit PDOs (4º accto)
[11] = Reservado
[12] = Cantidad de canales para Receive PDOs (5º accto)
[13] = Cantidad de canales para Transmit PDOs (5º accto)
[14] = Reservado
[15] = Cantidad de canales para Receive PDO (6º accto)
[16] = Cantidad de canales para Transmit PDO (6º accto)
[17] = Reservado
[18] = Cantidad de canales para Receive PDO (7º accto)
[19] = Cantidad de canales para Transmit PDO (7º accto)
[20] = Reservado
[21] = Cantidad de canales para Receive PDO (8º accto)
[22] = Cantidad de canales para Transmit PDO (8º accto)
[23] = Reservado

Dependencia: Ver también: p8741

Nota: El reparto de los canales no tiene aún efecto alguno. Para efectos de confirmación es necesario ajustar p8741 = 1.

p8741 Confirmación configuración PDO CAN / PDO Config Conf.

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Confirmación de la división en canales realizada (p8740) y Ajusta los Predefined Connection Sets (p8744).

Valor:
0: Inactivo
1: Confirmar configuración

Dependencia: Ver también: p8740, p8744

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8742 Cantidad canales RPDO libres CAN / Cant RPDO libres

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los canales RPDO aún disponibles.

Dependencia: Ver también: p8741

Nota: La visualización se actualiza tras confirmar la configuración (p8741 = 1).

Para la determinación tan solo se tienen en cuenta los canales RPDO de p8740 para los que existe un eje en la topología.

RPDO: Receive Process Data Object

r8743[0...7] Asignación accionamiento/Drive-ID CAN / IDaccto/Drive-ID

CU_S_CU320_DP (CAN), CU_S_CU320_PN (CAN), CU_S_S150DP (CAN), CU_S_S150PN (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el Drive-ID asociado a cada accionamiento.

Índice:
[0] = Drive-ID para 1er accionamiento
[1] = Drive-ID para 2º accionamiento
[2] = Drive-ID para 3º accionamiento
[3] = Drive-ID para 4º accionamiento
[4] = Drive-ID para 5º accionamiento
[5] = Drive-ID para 6º accionamiento
[6] = Drive-ID para 7º accionamiento
[7] = Drive-ID para 8º accionamiento

p8744 Configuración mapeado PDO CAN / PDO Mapping Conf.

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C2, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 9204, 9206, 9208, 9210
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1	2	2

Descripción: Interruptor de selección del mapeado PDO.

Setea el mapeado al descargar o en modo online tras confirmar con p8741.

Valor:
1: Predefined Connection Set
2: PDO Mapping libre

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8750[0...15] Objetos Receive 16 bits mapeados CAN / RPDO 16 mapeado

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los objetos Receive CANopen mapeados en formato de 16 bits en el búfer de datos de proceso.

Ejemplo:

Si, por ejemplo, la palabra de mando está mapeada en un RPDO, r8750 muestra la posición de la palabra de mando en el búfer de datos de proceso.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

r8751[0...15] Objetos Transmit 16 bits mapeados CAN / TPDO 16 mapeado

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los objetos Transmit CANopen mapeados en formato de 16 bits en el búfer de datos de proceso.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

Dependencia: Ver también: r8750

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8760[0...14] Objetos Receive 32 bits mapeados CAN / RPDO 32 mapeado

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los objetos Receive CANopen mapeados en formato de 32 bits en el búfer de datos de proceso.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16

r8761[0...14] Objetos Transmit 32 bits mapeados CAN / TPDO 32 mapeado

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los objetos Transmit CANopen mapeados en formato de 32 bits en el búfer de datos de proceso.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16

r8784 CO: Palabra de estado CAN / Palabra de estado

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 8010
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado CANopen.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Listo conexión	Sí	No	-
01	Listo p/ servicio	Sí	No	-
02	Servicio habilitado	Sí	No	-
03	Fallo activo	Sí	No	-
04	Sin parada natural activa	Sí	No	-
05	Ninguna parada rápida activa	Sí	No	-
06	Bloqueo de conexión activo	Sí	No	-
07	Alarma activa	Sí	No	-
08	Interconectable a voluntad (BI: p8785)	High	Low	-
09	Mando solicitado	Sí	No	-
10	Meta alcanzada	Sí	No	-
11	Límite de par alcanzado	Sí	No	-
12	Velocidad igual a cero	Sí	No	-
14	Interconectable a voluntad (BI: p8786)	High	Low	-
15	Interconectable a voluntad (BI: p8787)	High	Low	-

Nota: Equivale al objeto CANopen 6041 hex + 800 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

Rel. a bit 10:

Estando activado el generador de rampa es posible modificar la interconexión de CI: p2151 = r1119 para poder tomar la consigna aguas arriba del generador de rampa con el fin de evaluar el bit 10.

Rel. a bits 10, 12:

Al frenar estos bits deben mostrar el mismo estado. Por esta razón los parámetros siguientes deberán estar ajustados al mismo valor:

p2161 (umbral de velocidad 3, para r2199.0) = p2163 (umbral de velocidad 4, para r2197.7)

p2150 (histéresis de velocidad 3, para r2199.0) = p2164 (histéresis de velocidad 4, para r2197.7)

p8785 BI: Palabra de estado 8 bits CAN / Pal. estado bit 8

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modifiable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Entrada de binector para el bit 8 de la palabra de estado CANopen.

Dependencia: Ver también: r8784

p8786 BI: Palabra de estado 14 bits CAN / Pal. estado bit 14

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modifiable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Entrada de binector para el bit 14 de la palabra de estado CANopen.

Dependencia: Ver también: r8784

p8787 BI: Palabra de estado 15 bits CAN / Pal. estado bit 15

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modifiable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Entrada de binector para el bit 15 de la palabra de estado CANopen.

Dependencia: Ver también: r8784

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8790 Interconexión automática de palabra de mando CAN / STW Intercon auto

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: C1(3), T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta la interconexión BICO automática de la palabra de mando de CANopen.

Valor:
0: Sin interconexión
1: Interconexión

Dependencia: Ver también: r2050, r2090, r2091, r2092, r2093, r8750, r8795, r8850, r8890, r8891, r8892, r8893

Nota: Las siguientes interconexiones BICO se crean automáticamente si la palabra de mando CANopen está mapeada en una de las posiciones x = 0 ... 3 en el búfer de recepción de datos de proceso.

En el caso de SINAMICS S120 con CBC10 se utiliza la PZD interfaz IF2:

BI: p0840.0 = r889x.0

BI: p0844.0 = r889x.1

BI: p0848.0 = r889x.2

BI: p0852.0 = r889x.3

BI: p2103.0 = r889x.7

En el caso de SINAMICS S110 se utiliza la PZD interfaz IF1:

BI: p0840.0 = r209x.0

BI: p0844.0 = r209x.1

BI: p0848.0 = r209x.2

BI: p0852.0 = r209x.3

BI: p2103.0 = r209x.7

Si no se ha mapeado ninguna palabra de mando CANopen en una de estas posiciones, entonces se rechaza el acceso en escritura.

Esto también provoca la cancelación de la descarga del proyecto en el software de puesta en marcha.

r8795 Palabra de mando CAN / Palabra de mando

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Acceso a la palabra de mando CANopen con ayuda de SDO-Transfers.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	CON/DES1	Sí	No	-
01	Activar Sin parada natural	Sí	No	-
02	Activar Sin parada rápida	Sí	No	-
03	Habilitar servicio	Sí	No	-
07	Confirmar el fallo	Sí	No	-
11	Interconectable	High	Low	-
12	Interconectable	High	Low	-
13	Interconectable	High	Low	-
14	Interconectable	High	Low	-
15	Interconectable	High	Low	-

Dependencia: Ver también: p8790

Nota: Equivale al objeto CANopen 6040 hex + 800 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8796 CAN Target Velocity / Target Velocity

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Acceso al Objekt Target Velocity de CANopen con ayuda de SDO-Transfers.
Por defecto el valor se visualiza en incrementos/segundo.

Nota: Equivale al objeto CANopen 60FF hex + 800 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
El valor visualizado se calcula así:
r8796 = n_cons [1/min] / 60 s * p0408 * 2^p0418 * p8798[1] / p8798[0]

r8797 CAN Target Torque / Target Torque

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Acceso al Objekt Target Torque de CANopen con ayuda de SDO-Transfers.
Por defecto el valor se visualiza en por mil (1/1000).

Nota: Equivale al objeto CANopen 6071 hex + 800 hex * x (x: nº de accto. 0 ... 7).
El valor visualizado se calcula así:
r8797 [por mil] = M_cons [Nm] / p0333 [Nm] * 1000

p8798[0...1] Factor conversión velocidad CAN / factor_conv_n

SERVO (CAN), VECTOR (CAN)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	4294967295	1

Descripción: Este factor convierte la unidad de velocidad deseada en una unidad de velocidad interna (vueltas/s).
Para CANopen el ajuste de fábrica de la unidad de velocidad en incrementos/segundo.
El parámetro equivale al objeto CANopen 6094 hex.
La velocidad interna se calcula como sigue:
n_cons_intern = Objeto 6094.1 / Objeto 6094.2 * 1/(p0408 * 2^p0418) * n_cons_bus

Índice: [0] = Numerador
[1] = Denominador

p8815[0...1] IF1/IF2 Funcionalidad PZD Selección / IF1/IF2 Func PZD

CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2	1

Descripción: Selección de la interfaz PZD para la funcionalidad de modo isócrono y PROFIsafe.

Valor:
1: Interface 1 (IF1)
2: Interface 2 (IF2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Modo isócrono
[1] = PROFIsafe

Dependencia: Ver también: p8839

Nota: Una modificación sólo surte efecto tras POWER ON, Reset o descarga de proyecto.
Ejemplo:
p8815[0] = 1: IF1 soporta el modo isócrono.
p8815[1] = 2: IF2 soporta PROFIsafe.

p8829 CBE20 Remote Controller Cantidad / CBE20 Rem Ctrl Ctd

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1	2	1

Descripción: Ajusta la cantidad de Remote Controller esperados para PROFINET CBE20.
Con valor = 2 se activa la funcionalidad "Shared Device".
Dos controladores PROFINET tienen acceso simultáneo al accionamiento:
- Controlador de automatización (SIMOTION o SIMATIC A-CPU)
- Controlador Safety (SIMATIC F-CPU)

Valor:
1: Automatización o Safety
2: Automatización y Safety

Atención: La CPU tipo F sólo puede utilizar telegramas PROFIsafe.
La CPU A debe estar conectada para que la CPU F tenga acceso.
Para la puesta en marcha individual de la CPU F se debe ajustar el valor = 1.

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p8835 CBE20 Selección de firmware / CBE20 Selecc FW

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1	99	1

Descripción: Selecciona la variante de firmware para CBE20.

Valor:
1: Disp PROFINET
2: Gate PN
3: SINAMICS Link
99: Específico del cliente del directorio OEM

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.
CBE20: Communication Board Ethernet 20

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8836 SINAMICS Link Dirección / SINAMICS Link Dir

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	64	0

Descripción: Selecciona la dirección de estación para el SINAMICS Link de la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).
p8836 = 0: SINAMICS Link desactivado
p8836 = 1 ... 64: Dirección de estación SINAMICS Link

Dependencia: Ver también: p8835

Nota: Para SINAMICS Link es requisito que se seleccione la variante de firmware CBE20 adecuada (p8835=3).
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8837 IF2 STW1.10 = 0 Modo / IF2 STW1.10=0

A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	2

Descripción: Ajusta el modo de procesamiento de PROFIdrive STW1.10 "Mando por PLC".
Con la primera palabra de recepción (PZD1) se recibe por regla general la palabra de mando 1 (conforme con el perfil PROFIdrive). El comportamiento de STW1.10 = 0 se corresponde con el perfil PROFIdrive. Para otras aplicaciones puede adaptarse el comportamiento a través de este parámetro.

Valor:
0: Congelar consignas y seguir procesando signos de actividad
1: Congelar consignas y signos de actividad
2: No congelar consignas

Recomend.: Dejar sin modificar el ajuste p2037 = 0.

Nota: Si con PZD1 no se transfiere la STW1 conforme a PROFIdrive (con bit 10 "Mando por PLC"), entonces debe ajustarse p2037 = 2.

p8839[0...1] PZD Interfaz asignación de hardware / PZD IF asign. HW

CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	99	99

Descripción: Asignación del hardware para la comunicación cíclica a través de PZD Interfaz 1 (IF1) e Interfaz 2 (IF2).

Valor:
0: Inactivo
1: Control Unit integrada
2: COMM BOARD
99: Automático

Índice:
[0] = Interfaz 1
[1] = Interfaz 2

Dependencia: Ver también: p2030, p8815

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con valor = 99 (automático) se aplica:
- Si no está insertada ninguna COMM BOARD, la interfaz integrada (PROFIBUS/PROFINET/USS) se comunica a través de IF1.
- Si se ha insertado un CBE20, es válido lo siguiente:
-- CU320-2 DP: PROFINET CBE20 se comunica a través de IF1 y PROFIBUS/USS a través de IF2.
-- CU320-2 PN: PROFINET integrado se comunica a través de IF1 y PROFINET CBE20 a través de IF2.
- CAN comunica siempre a través de IF2.

Con un valor distinto a 99 (automático) se aplica:
- Ambos índices tienen que estar ajustados a un valor distinto a 99 (automático).

Una modificación sólo surte efecto tras POWER ON, Reset o descarga.

p8840 COMM BOARD Tiempo de vigilancia / CB t_vig

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_CU320_PN (COMM BOARD), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_S150PN (COMM BOARD), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [ms]	65535000 [ms]	20 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia de los datos de procesos recibidos a través de la COMM BOARD.
Si en este tiempo la Control Unit no recibe datos de proceso de COMM BOARD, se emite el correspondiente aviso.

Dependencia: Ver también: F08501

Nota: Esta vigilancia únicamente vigila la conexión entre Control Unit y COMM BOARD, pero no el tráfico de datos en el bus de campo.
Valor = 0: La vigilancia está desconectada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8841[0...239] COMM BOARD Datos de configuración emisión / CB Dat_conf em

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_CU320_PN (COMM BOARD), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_S150PN (COMM BOARD), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	0

p8842 COMM BOARD Arrancar configuración / CB Iniciar config

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_CU320_PN (COMM BOARD), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_S150PN (COMM BOARD), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

r8843.0...2 BO: IF2 PZD Estado / IF2 PZD Estado

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de PZD en PROFIdrive.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Pérdida de consigna	Sí	No	-
01	Modo isócrono activo	Sí	No	-
02	Bus campo en curso	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p2044

Nota: Si se usa la señal "Pérdida de consigna", puede vigilarse el bus y reaccionar de una forma específica de la aplicación a una pérdida de consigna.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8844 IF2 Retardo de fallo / IF2 Ret fallo

A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2410
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0 [s]	100 [s]	0 [s]

Descripción: Ajusta el retardo para activar el fallo F01910 tras la pérdida de consigna.
El tiempo hasta la activación del fallo puede ser usado por la aplicación. Esto permite reaccionar frente a la anomalía mientras funciona el accionamiento (p. ej. retirada de emergencia).

Dependencia: Ver también: r2043
Ver también: F01910

p8848 IF2 PZD Tiempo de muestreo / IF2 PZD t_muest

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(3) | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1.00 [ms]	16.00 [ms]	4.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo para Interface cíclico 2 (IF2).

r8849[0...139] COMM BOARD Datos de configuración recepción / CB Dat_conf rec

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_CU320_PN (COMM BOARD), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_S150PN (COMM BOARD), CU_S_S150PN

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

r8850[0...4] CO: IF2 PZD Recibir palabra / IF2 PZD Rec palab

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: - | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2491
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** 4000H | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra que se han recibido a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF2: Interface 2
PZD1 a PZD2 se indican bit a bit en r8890 a r8891.

r8850[0...3] CO: IF2 PZD Recibir palabra / IF2 PZD Rec palab

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2485, 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra que se han recibido a través de Interface 2.

Índice: [0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Dependencia: Ver también: r8860, r8890, r8891, r8892, r8893

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.
Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r8850 o en r8860.

Nota: IF2: Interface 2
PZD1 a PZD4 se indican bit a bit en r8890 a r8893.

r8850[0...19] CO: IF2 PZD Recibir palabra / IF2 PZD Rec palab

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2485, 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra que se han recibido a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Dependencia: Ver también: r8860, r8890, r8891, r8892, r8893

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.

Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r8850 o en r8860.

Nota: IF2: Interface 2

PZD1 a PZD4 se indican bit a bit en r8890 a r8893.

r8850[0...31] CO: IF2 PZD Recibir palabra / IF2 PZD Rec palab

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2485, 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra que se han recibido a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Dependencia: Ver también: r8860, r8890, r8891, r8892, r8893

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.

Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r8850 o en r8860.

Nota: IF2: Interface 2

PZD1 a PZD4 se indican bit a bit en r8890 a r8893.

p8851[0...7] CI: IF2 PZD Enviar palabra / IF2 PZD Env palab

A_INF, B_INF, S_INF

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2493, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra que deben enviarse a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8851[0...20] CI: IF2 PZD Enviar palabra / IF2 PZD Env palab

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2493, 9210
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra que deben enviarse a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

Nota: IF2: Interface 2

p8851[0...11] CI: IF2 PZD Enviar palabra / IF2 PZD Env palab

ENCODER	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487, 9208
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra que deben enviarse a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12

Dependencia: Ver también: p8861

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8851[0...27] CI: IF2 PZD Enviar palabra / IF2 PZD Env palab

SERVO, TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487, 9208
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra que deben enviarse a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Dependencia: Ver también: p8861

Nota: IF2: Interface 2

p8851[0...4] CI: IF2 PZD Enviar palabra / IF2 PZD Env palab

TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2493, 9210
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra que deben enviarse a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8851[0...31] CI: IF2 PZD Enviar palabra / IF2 PZD Env palab

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487, 9208
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra que deben enviarse a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Dependencia: Ver también: p8861

Nota: IF2: Interface 2

r8853[0...7] IF2 Diagnóstico Enviar PZD / IF2 Diag Env PZD

A_INF, B_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2493
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) enviados a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF2: Interface 2

r8853[0...20] IF2 Diagnóstico Enviar PZD / IF2 Diag Env PZD

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2493
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) enviados a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF2: Interface 2

r8853[0...11] IF2 Diagnóstico Enviar PZD / IF2 Diag Env PZD

ENCODER

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3

Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2487, 9208, 9210

Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) enviados a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8851, p8861

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8853[0...27] IF2 Diagnóstico Enviar PZD / IF2 Diag Env PZD

SERVO, TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487, 9208, 9210
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) enviados a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8851, p8861

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8853[0...4] IF2 Diagnóstico Enviar PZD / IF2 Diag Env PZD

TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2493
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) enviados a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Nota: IF2: Interface 2

r8853[0...31] IF2 Diagnóstico Enviar PZD / IF2 Diag Env PZD

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487, 9208, 9210
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) enviados a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8851, p8861

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8854 COMM BOARD Estado / CB Estado

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_CU320_PN (COMM BOARD), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_S150PN (COMM BOARD), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	-

Descripción: Visualiza el estado para COMM BOARD.

Valor:

0: Sin inicialización
1: Error fatal
2: Inicialización
3: Enviar configuración
4: Recibir configuración
5: Comunicación acíclica
6: Comun. cíclica pero faltan consignas (Stop/falta señal de reloj)
255: Comunicación cíclica

r8858[0...39] COMM BOARD Leer canal de diagnóstico / CB Leer canal_diag

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_CU320_PN (COMM BOARD), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_S150PN (COMM BOARD), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los datos de diagnóstico de COMM BOARD.

Nota: La visualización depende de la COMM BOARD utilizada.

Ejemplo para CBE20:

r8858[0] = 4201 --> Siemens CBE20

r8858[1] = 1 --> Tipo de firmware = Dispositivo PROFINET (ver p8835)

r8858[2] = x --> Estado de la comunicación cíclica

r8858[3] = y --> Estado de la configuración IP

r8858[4] = 1281 --> Device-ID 0501 hex = SINAMICS S120/S150

r8858[5 ... 39] --> Sólo para diagnóstico en Siemens

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8859[0...7] COMM BOARD Datos de identificación / CB Datos_ident

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_CU320_PN (COMM BOARD), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S_S150PN (COMM BOARD), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los datos de identificación de COMM BOARD.

Índice:
[0] = Versión de la estructura de la interfaz
[1] = Versión del driver de la interfaz
[2] = Empresa (Siemens = 42)
[3] = Tipo de CB
[4] = Versión firmware
[5] = Fecha firmware (año)
[6] = Fecha firmware (día/mes)
[7] = Firmware patch/hot fix

Nota: Ejemplo para CBE20:
r8859[0] = 100 --> Versión de la estructura de la interfaz V1.00
r8859[1] = 111 --> Versión del driver de la interfaz V1.11
r8859[2] = 42 --> SIEMENS
r8859[3] = 0 --> CBE20
r8859[4] = 1200 --> Primera parte de la versión de firmware V12.00 (segunda parte, ver en índice 7)
r8859[5] = 2010 --> Año 2010
r8859[6] = 2306 --> 23 de junio
r8859[7] = 1300 --> Segunda parte de la versión de firmware (versión completa: V12.00.13.00)

r8860[0...2] CO: IF2 Recibir PZD palabra doble / IF2 Recib PZD DW

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2485, 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra doble que se han recibido a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4

Dependencia: Ver también: r8850

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.
Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r8850 o en r8860.

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8860[0...18] CO: IF2 Recibir PZD palabra doble / IF2 Recib PZD DW

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2485, 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra doble que se han recibido a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20

Dependencia: Ver también: r8850

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.

Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r8850 o en r8860.

Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF2: Interface 2

r8860[0...30] CO: IF2 Recibir PZD palabra doble / IF2 Recib PZD DW

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2485, 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar los PZD (consignas) con formato de palabra doble que se han recibido a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

Dependencia: Ver también: r8850

Atención: En caso de interconexión múltiple de una salida de conector, todas las entradas de conector deben tener el tipo de datos Integer o FloatingPoint.
Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse en r8850 o en r8860.
Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF2: Interface 2

p8861[0...10] CI: IF2 Enviar PZD palabra doble / IF2 Env PZD DW

ENCODER	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487, 9208, 9210
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra doble que deben enviarse a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12

Dependencia: Ver también: p8851

Atención: Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse con p8851 o con p8861.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: IF2: Interface 2

p8861[0...26] CI: IF2 Enviar PZD palabra doble / IF2 Env PZD DW

SERVO, TM41	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487, 9208, 9210
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra doble que deben enviarse a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28

Dependencia: Ver también: p8851

Atención: Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse con p8851 o con p8861.

Nota: IF2: Interface 2

p8861[0...30] CI: IF2 Enviar PZD palabra doble / IF2 Env PZD DW

VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487, 9208, 9210
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** 4000H	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Selección de los PZD (valores reales) en formato de palabra doble que deben enviarse a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

Dependencia: Ver también: p8851

Atención: Una interconexión BICO de un PZD individual solamente puede realizarse con p8851 o con p8861.

Nota: IF2: Interface 2

r8863[0...10] IF2 Diagnóstico Enviar PZD palabra doble / IF2 Diag Env DW

ENCODER	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) en formato de palabra doble enviados a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:	Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
	00	Bit 0	Con	Des	-
	01	Bit 1	Con	Des	-
	02	Bit 2	Con	Des	-
	03	Bit 3	Con	Des	-
	04	Bit 4	Con	Des	-
	05	Bit 5	Con	Des	-
	06	Bit 6	Con	Des	-
	07	Bit 7	Con	Des	-
	08	Bit 8	Con	Des	-
	09	Bit 9	Con	Des	-
	10	Bit 10	Con	Des	-
	11	Bit 11	Con	Des	-
	12	Bit 12	Con	Des	-
	13	Bit 13	Con	Des	-
	14	Bit 14	Con	Des	-
	15	Bit 15	Con	Des	-
	16	Bit 16	Con	Des	-
	17	Bit 17	Con	Des	-
	18	Bit 18	Con	Des	-
	19	Bit 19	Con	Des	-
	20	Bit 20	Con	Des	-
	21	Bit 21	Con	Des	-
	22	Bit 22	Con	Des	-
	23	Bit 23	Con	Des	-
	24	Bit 24	Con	Des	-
	25	Bit 25	Con	Des	-
	26	Bit 26	Con	Des	-
	27	Bit 27	Con	Des	-
	28	Bit 28	Con	Des	-
	29	Bit 29	Con	Des	-
	30	Bit 30	Con	Des	-
	31	Bit 31	Con	Des	-

Atención: Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF2: Interface 2

r8863[0...26] IF2 Diagnóstico Enviar PZD palabra doble / IF2 Diag Env DW

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) en formato de palabra doble enviados a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-
16	Bit 16	Con	Des	-
17	Bit 17	Con	Des	-
18	Bit 18	Con	Des	-
19	Bit 19	Con	Des	-
20	Bit 20	Con	Des	-
21	Bit 21	Con	Des	-
22	Bit 22	Con	Des	-
23	Bit 23	Con	Des	-
24	Bit 24	Con	Des	-
25	Bit 25	Con	Des	-
26	Bit 26	Con	Des	-
27	Bit 27	Con	Des	-
28	Bit 28	Con	Des	-
29	Bit 29	Con	Des	-
30	Bit 30	Con	Des	-
31	Bit 31	Con	Des	-

Atención: Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8863[0...30] IF2 Diagnóstico Enviar PZD palabra doble / IF2 Diag Env DW

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2487
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los PZD (valores reales) en formato de palabra doble enviados a través de Interface 2.

Índice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-
16	Bit 16	Con	Des	-
17	Bit 17	Con	Des	-
18	Bit 18	Con	Des	-
19	Bit 19	Con	Des	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

20	Bit 20	Con	Des	-
21	Bit 21	Con	Des	-
22	Bit 22	Con	Des	-
23	Bit 23	Con	Des	-
24	Bit 24	Con	Des	-
25	Bit 25	Con	Des	-
26	Bit 26	Con	Des	-
27	Bit 27	Con	Des	-
28	Bit 28	Con	Des	-
29	Bit 29	Con	Des	-
30	Bit 30	Con	Des	-
31	Bit 31	Con	Des	-

Atención: Pueden utilizarse como máximo 4 índices de la función "Trace".

Nota: IF2: Interface 2

p8870[0...15] SINAMICS Link Palabra de telegrama Recibir PZD / Link Pal recib

A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN, ENCODER (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	16	0

Descripción: Asignación de un PZD a una palabra de telegrama de un telegrama de recepción SINAMICS Link.
Con p8870[índice], p8872[índice] se asigna el PZD p2050[índice].

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

Dependencia: Ver también: p8872

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rango de valores:
0: No utilizado
1 ... 16: Palabra de telegrama
Un par de valores p8870[índice], p8872[índice] sólo debe utilizarse una vez en un equipo.
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p8871[0...15] SINAMICS Link Palabra de telegrama Enviar PZD / Link Pal enviar

A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN, ENCODER (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	0

Descripción: Asignación de un PZD a una palabra de telegrama en un telegrama de emisión SINAMICS Link.
Con p8871[índice] se asigna el PZD p2051[índice].

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

Dependencia: Ver también: p2051, p8851
Ver también: A50002

Nota: Rango de valores:
0: No utilizado
1 ... 16: Enviar palabra de telegrama
La emisión de una palabra determinada sólo debe utilizarse una vez dentro de un equipo.
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8872[0...15] SINAMICS Link Dirección Recibir PZD / Link Dir recibir

A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN, ENCODER (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	64	0

Descripción: Selección de la dirección del emisor SINAMICS Link del que se recibirá el dato de proceso (PZD).

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

Dependencia: Ver también: p8870

Nota: Rango de valores:
0: No utilizado
1 ... 64: Dirección
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8874[0...4] IF2 Diagnóstico Dirección de bus Recibir PZD / IF2 Diag Dir recep

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección de bus del emisor del que se recibe el PZD.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

r8874[0...3] IF2 Diagnóstico Dirección de bus Recibir PZD / IF2 Diag Dir recep

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección de bus del emisor del que se recibe el PZD.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Nota:
IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 125: Dirección de bus del emisor
Sin ocupar

r8874[0...19] IF2 Diagnóstico Dirección de bus Recibir PZD / IF2 Diag Dir recep

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección de bus del emisor del que se recibe el PZD.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Nota:
IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 125: Dirección de bus del emisor
Sin ocupar

r8874[0...31] IF2 Diagnóstico Dirección de bus Recibir PZD / IF2 Diag Dir recep

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección de bus del emisor del que se recibe el PZD.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota:
IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 125: Dirección de bus del emisor
Sin ocupar

r8875[0...4] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Recibir PZD / IF Diag Offs recp

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, S_INF, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción:
Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de recepción.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8875[0...3] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Recibir PZD / IF Diag Offs recp

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de recepción.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Nota: IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
Sin ocupar

r8875[0...19] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Recibir PZD / IF Diag Offs recp

SERVO, TM41

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de recepción.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Nota: IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
Sin ocupar

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8875[0...31] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Recibir PZD / IF Diag Offs recp

VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de recepción.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota: IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
Sin ocupar

r8876[0...7] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / IF2 Diag Offs Env

A_INF, B_INF, S_INF	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

r8876[0...20] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / IF2 Diag Offs Env

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

r8876[0...11] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / IF2 Diag Offs Env

ENCODER

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12

Nota:
IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
Sin ocupar

r8876[0...27] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / IF2 Diag Offs Env

SERVO, TM41	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción:
Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Nota:
IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
Sin ocupar

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8876[0...4] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / IF2 Diag Offs Env

TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

r8876[0...31] IF2 Diagnóstico Offset telegramas Enviar PZD / IF2 Diag Offs Env

VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el offset de byte del PZD en el telegrama de emisión.

Índice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota: IF2: Interface 2
Rango de valores:
0 - 242: Offset de byte
Sin ocupar

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8880[0...15] BI: IF2 Convertidor binector-conector Palabra de estado 1 / Bin/Con ZSW1

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2489
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selecciona los bits que deben enviarse mediante la Interface 2.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra de estado 1.

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p8888, r8889

p8881[0...15] BI: IF2 Convertidor binector-conector Palabra de estado 2 / Bin/Con ZSW2

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2489
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selecciona los bits que deben enviarse mediante la Interface 2.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra de estado 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p8888, r8889

p8882[0...15] BI: IF2 Convertidor binector-conector Palabra de estado 3 / Bin/Con ZSW3

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2489
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selecciona los bits que deben enviarse mediante la Interface 2.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra libre de estado 3.

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p8888, r8889

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8883[0...15] BI: IF2 Convertidor binector-conector Palabra de estado 4 / Bin/Con ZSW4

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2489
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selecciona los bits que deben enviarse mediante la Interface 2.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra libre de estado 4.

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p8888, r8889

p8884[0...15] BI: IF2 Convertidor binector-conector Palabra de estado 5 / Bin/Con ZSW5

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2489
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Selecciona los bits que deben enviarse mediante la Interface 2.
Los diferentes bits se agrupan en la palabra libre de estado 5.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dependencia: Ver también: p8888, r8889

p8888[0...4] IF2 Convertidor binector-conector Invertir palabra de estado / Bin/Con Inv ZSW

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** 2489
Grupo Parám.: Comunicación | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las diferentes entradas de binector del convertidor binector-conector.

Índice:
[0] = Palabra de estado 1
[1] = Palabra de estado 2
[2] = Palabra de estado libre 3
[3] = Palabra de estado libre 4
[4] = Palabra de estado libre 5

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Invertido	No invertido	-
01	Bit 1	Invertido	No invertido	-
02	Bit 2	Invertido	No invertido	-
03	Bit 3	Invertido	No invertido	-
04	Bit 4	Invertido	No invertido	-
05	Bit 5	Invertido	No invertido	-
06	Bit 6	Invertido	No invertido	-
07	Bit 7	Invertido	No invertido	-
08	Bit 8	Invertido	No invertido	-
09	Bit 9	Invertido	No invertido	-
10	Bit 10	Invertido	No invertido	-
11	Bit 11	Invertido	No invertido	-
12	Bit 12	Invertido	No invertido	-
13	Bit 13	Invertido	No invertido	-
14	Bit 14	Invertido	No invertido	-
15	Bit 15	Invertido	No invertido	-

Dependencia: Ver también: p8880, p8881, p8882, p8883, p8884, r8889

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8889[0...4] CO: IF2 Convertidor binector-conector Enviar palabra de estado / Bin/Con Env ZSW

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de conector para interconectar las palabras de estado con una palabra de emisión PZD.

Índice:
[0] = Palabra de estado 1
[1] = Palabra de estado 2
[2] = Palabra de estado libre 3
[3] = Palabra de estado libre 4
[4] = Palabra de estado libre 5

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8851, p8880, p8881, p8882, p8883, p8884, p8888

Nota: r8889 forma junto con p8880 a p8884 cinco convertidores binector-conector.

r8890.0...15 BO: IF2 Recibir PZD1 bit a bit / IF2 Recib PZD1 bit

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2485, 2491, 9204, 9206
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit el PZD1 (normalmente la palabra de mando 1) recibido a través de Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: r8850

Nota: IF2: Interface 2

r8891.0...15 BO: IF2 Recibir PZD2 bit a bit / IF2 Recib PZD2 bit

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3

Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2485, 2491, 9204, 9206

Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit el PZD2 recibido a través de Interface 2.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: r8850

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8892.0...15 BO: IF2 Recibir PZD3 bit a bit / IF2 Recib PZD3 bit

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3

Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2485, 9204, 9206

Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit el PZD3 recibido a través de Interface 2.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: r8850

Nota: IF2: Interface 2

r8893.0...15 BO: IF2 Recibir PZD4 bit a bit / IF2 Recib PZD4 bit

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3

Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2485, 9204, 9206

Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit el PZD4 (normalmente la palabra de mando 2) recibido a través de Interface 2.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: r8850

Nota: IF2: Interface 2

r8894.0...15 BO: IF2 Convertidor conector-binector Salida de binector / Con/Bin Salida

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2485, 2491
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit una palabra PZD recibida a través de Interface 2.
La selección del PZD se realiza con p8899[0].

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8899

r8895.0...15 BO: IF2 Convertidor conector-binector Salida de binector / Con/Bin Salida

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: - **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2485, 2491
Grupo Parám.: Comunicación **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Salida de binector para interconectar bit a bit una palabra PZD recibida a través de Interface 2.
La selección del PZD se realiza con p8899[1].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Con	Des	-
01	Bit 1	Con	Des	-
02	Bit 2	Con	Des	-
03	Bit 3	Con	Des	-
04	Bit 4	Con	Des	-
05	Bit 5	Con	Des	-
06	Bit 6	Con	Des	-
07	Bit 7	Con	Des	-
08	Bit 8	Con	Des	-
09	Bit 9	Con	Des	-
10	Bit 10	Con	Des	-
11	Bit 11	Con	Des	-
12	Bit 12	Con	Des	-
13	Bit 13	Con	Des	-
14	Bit 14	Con	Des	-
15	Bit 15	Con	Des	-

Dependencia: Ver también: p8898, p8899

p8898[0...1] IF2 Convertidor conector-binector Invertir salida de binector / Con/Bin Inv salida

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T
Calculado: -
Nivel de acceso: 3
Tipo de datos: Unsigned16
Índice dinámico: -
Esq. funcion.: 2485, 2491
Grupo Parám.: Comunicación
Grupo de unidades: -
Selección de unidad: -
No en motor tipo: -
Escalado: -
Lista experto: 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para invertir las diferentes salidas de binector del convertidor conector-binector.
Con p8898[0 se influencian las señales de CI: p8899[0]
Con p8898[1 se influencian las señales de CI: p8899[1]

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Bit 0	Invertido	No invertido	-
01	Bit 1	Invertido	No invertido	-
02	Bit 2	Invertido	No invertido	-
03	Bit 3	Invertido	No invertido	-
04	Bit 4	Invertido	No invertido	-
05	Bit 5	Invertido	No invertido	-
06	Bit 6	Invertido	No invertido	-
07	Bit 7	Invertido	No invertido	-
08	Bit 8	Invertido	No invertido	-
09	Bit 9	Invertido	No invertido	-
10	Bit 10	Invertido	No invertido	-
11	Bit 11	Invertido	No invertido	-
12	Bit 12	Invertido	No invertido	-
13	Bit 13	Invertido	No invertido	-
14	Bit 14	Invertido	No invertido	-
15	Bit 15	Invertido	No invertido	-

Dependencia: Ver también: r8894, r8895, p8899

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8899[0...1] CI: IF2 Convertidor conector-binector Fuente de señal / Con/Bin S_q

A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2485, 2491
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para el convertidor conector-binector.
Como fuente de señal puede seleccionarse una palabra de recepción PZD. Las señales están disponibles para la interconexión posterior bit a bit.

Dependencia: Ver también: r8850, r8894, r8895, p8898

Nota: Desde la fuente de señal ajustada mediante la entrada de conector se convierten los correspondientes 16 bits menos significativos.
p8899[0...1] forma, junto con r8894.0...15 y r8895.0...15, dos convertidores conector-binector:
Entrada de conector p8899[0] hacia salida de binector r8894.0...15
Entrada de conector p8899[1] hacia salida de binector r8895.0...15

p8900[0...239] IE Name of Station / IE Name Stat

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Ajusta el nombre de estación para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.
El nombre de estación activo se muestra en r8910.

Dependencia: Ver también: p8905, r8910

Nota: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.
La configuración de interfaces (p8900 y siguientes) se activa con p8905 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.
IE: Industrial Ethernet

p8901[0...3] IE IP Address of Station / IE IP of Stat

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	0

Descripción: Ajusta la dirección IP para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.
La dirección IP activa se indica en r8911.

Dependencia: Ver también: p8905, r8911

Nota: La configuración de interfaces (p8900 y siguientes) se activa con p8905 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8902[0...3] IE Default Gateway of Station / IE Def Gateway

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	0

Descripción: Ajusta la pasarela estándar para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.
La pasarela estándar activa se indica en r8912.

Dependencia: Ver también: p8905, r8912

Nota: La configuración de interfaces (p8900 y siguientes) se activa con p8905 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8903[0...3] IE Subnet Mask of Station / IE Subnet Mask

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	0

Descripción: Ajusta la máscara de subred para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.
La máscara de subred activa se indica en r8913.

Dependencia: Ver también: p8905, r8913

Nota: La configuración de interfaces (p8900 y siguientes) se activa con p8905 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8904 Modo IE DHCP / Modo IE DHCP

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	3	0

Descripción: Ajusta el modo DHCP para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.

Nota: La configuración de interfaces (p8900 y siguientes) se activa con p8905 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8905 IE Configuración de interfaces / IE Conf interf

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	3	0

Descripción: Ajuste para controlar la configuración de la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.
Tras la ejecución de una operación se setea automáticamente p8905 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Sin función
1: Activar configuración
2: Activar y guardar configuración
3: Borrar configuración

Dependencia: Ver también: p8900, p8901, p8902, p8903
Ver también: A08561

Nota: Rel. a p8905 = 1:
La configuración de interfaces (p8900 y siguientes) se activa.
Rel. a p8905 = 2:
La configuración de interfaces (p8900 y siguientes) se activa y se guarda de forma no volátil.
Rel. a p8905 = 3:
La configuración de interfaces se vuelve a ajustar en todas las posiciones al ajuste de fábrica.
Al activar (p8905 = 1) o con el siguiente POWER ON, se carga el ajuste de fábrica de la configuración de interfaces.

r8909 PN Device ID / PN Device ID

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el PROFINET Device ID. Cada tipo de equipo SINAMICS tiene su propio PROFINET Device ID y su propio PROFINET GSD.

Nota: Lista de SINAMICS Device ID:
0501 hex: S120/S150
0504 hex: G130/G150
0505 hex: GM150
0509 hex: GL150
050A hex: DC MASTER
050B hex: SL150
050C hex: SM120
050E hex: S110

r8910[0...239] IE Name of Station active / IE Name Stat act

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el nombre de estación activo para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.

r8911[0...3] IE IP Address of Station active / IE IP of Stat act

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección IP activa para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8912[0...3] IE Default Gateway of Station active / IE Def Gateway act

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la pasarela estándar activa para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.

r8913[0...3] IE Subnet Mask of Station active / IE Subnet Mask act

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la máscara de subred activa para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.

r8914 IE DHCP Mode of Station active / IE DHCP Mode act

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el modo DHCP activo para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.

r8915[0...5] IE MAC Address of Station / IE MAC of Station

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección MAC para la interfaz Industrial Ethernet (X127) en la Control Unit.

p8920[0...239] PN Name of Station / PN Name Stat

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Ajusta el nombre de estación para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.
El nombre de estación activo se muestra en r8930.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.
La configuración de interfaces (p8920 y siguientes) se activa con p8925 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.
PN: PROFINET

p8921[0...3] PN IP Address of Station / PN IP of Stat

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta la dirección IP para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.
La dirección IP activa se indica en r8931.

Nota: La configuración de interfaces (p8920 y siguientes) se activa con p8925 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8922[0...3] PN Default Gateway of Station / PN Def Gateway

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta la pasarela estándar para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.
La pasarela estándar activa se indica en r8932.

Nota: La configuración de interfaces (p8920 y siguientes) se activa con p8925 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8923[0...3] PN Subnet Mask of Station / PN Subnet Mask

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta la máscara de subred para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.
La máscara de subred activa se indica en r8933.

Nota: La configuración de interfaces (p8920 y siguientes) se activa con p8925 = 1.
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8925 PN Configuración de interfaces / PN Conf interf

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajuste para controlar la configuración de la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.
Tras la ejecución de una operación se setea automáticamente p8925 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Sin función
1: Activar configuración
2: Activar y guardar configuración
3: Borrar configuración

Nota:
Rel. a p8925 = 1:
La configuración de interfaces (p8920 y siguientes) se activa.
Rel. a p8925 = 2:
La configuración de interfaces (p8920 y siguientes) se activa y se guarda de forma no volátil.
Rel. a p8925 = 3:
Todas las ubicaciones de la memoria para la configuración de interfaces se devuelven al ajuste de fábrica.
Al activar (p8925 = 1) o con el siguiente POWER ON, se carga el ajuste de fábrica de la configuración de interfaces.

p8929 PN Remote Controller Cantidad / PN Rem Ctrl Ctd

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Comunicación	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2	1

Descripción:
Ajusta la cantidad de Remote Controller esperados para PROFINET integrado.
Con valor = 2 se activa la funcionalidad "Shared Device".
Dos controladores PROFINET tienen acceso simultáneo al accionamiento:
- Controlador de automatización (SIMOTION o SIMATIC A-CPU)
- Controlador Safety (SIMATIC F-CPU)

Valor:
1: Automatización o Safety
2: Automatización y Safety

Atención:
La CPU tipo F sólo puede utilizar telegramas PROFIsafe.

Nota:
Una modificación sólo surte efecto tras POWER ON, Reset o descarga.

r8930[0...239] PN Name of Station active / PN Name Stat act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza el nombre de estación activo para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.

r8931[0...3] PN IP Address of Station active / PN IP of Stat act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:
Visualiza la dirección IP activa para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8932[0...3] PN Default Gateway of Station active / PN Def Gateway act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la pasarela estándar activa para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.

r8933[0...3] PN Subnet Mask of Station active / PN Subnet Mask act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el nombre de la máscara de subred activa para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.

r8935[0...5] PN MAC Address of Station / PN MAC of Station

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección MAC para la interfaz PROFINET integrada en la Control Unit.

r8936[0...1] PN Estado de la conexión cíclica / PN Estad cicl

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	13	-

Descripción: Visualiza el estado de las conexiones cíclicas PROFINET.

En caso de dos conexiones (Shared Device), la indicación del índice depende del orden en que se establece la conexión.

Valor:

0: Interrumpido
1: No conectado
2: Comienza el establecimiento de conexión
3: Información de módulo esperada
4: Información de módulo recibida
5: Dirección de módulo esperada
6: Dirección de módulo recibida
7: Datos de parametrización esperados
8: Datos de parametrización recibidos
9: Evaluar datos de parametrización
10: Se espera fin de establecimiento de conexión
11: Establecido Se espera RUN controlador
12: Establecido STOP controlador
13: Establecido RUN controlador

Dependencia: Ver también: p8829

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. al valor = 10:
Si la conexión permanece en este estado, puede darse lo siguiente en caso de utilizarse PROFINET IRT:
- Error de topología (asignación de puertos errónea).
- Falta sincronización.

r8937[0...5] PN Diagnóstico / PN Diag

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el diagnóstico de las conexiones cíclicas PROFINET.

Índice:
[0] = Número de conexiones cíclicas
[1] = Número de subslots de envío de todas las conexiones
[2] = Número Datos útiles de envío (bytes) de todas las conexiones
[3] = Número Subslots de recepción de todas las conexiones
[4] = Número Datos útiles de recepción (bytes) de todas las conexiones
[5] = Tipo de conexión (RT, IRT)

Dependencia: Ver también: p8929

Nota: Rel. a índice 5:
Bit 0 = 1: existe al menos una conexión RT.
Bit 1 = 1: existe una conexión IRT.

r8939 PN DAP ID / PN DAP ID

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el Device Access Point ID (DAP ID) de PROFINET para la interfaz PROFINET integrada.
La combinación de Device ID (r8909) y DAP ID identifica de forma unívoca un punto de acceso PROFINET.

Nota: Lista de SINAMICS DAP ID:
20005 hex: CBE20 V4.3
20006 hex: CBE20 V4.4
20106 hex: CU310-2 PN V4.4
20206 hex: CU305 PN V4.4
20306 hex: CU320-2 PN V4.4

p8940[0...239] CBE20 Name of Station / CBE20 Name Stat

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Ajusta el nombre de estación para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.
La configuración de interfaces (p8940 y siguientes) se activa con p8945 = 1 (surte efecto tras el siguiente POWER ON).
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8941[0...3] CBE20 IP Address of Station / CBE20 IP of Stat

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	0

Descripción: Ajusta la dirección IP para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: La configuración de interfaces (p8940 y siguientes) se activa con p8945 = 1 (surte efecto tras el siguiente POWER ON).

El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8942[0...3] CBE20 Default Gateway of Station / CBE20 Def Gateway

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	0

Descripción: Ajusta la pasarela estándar para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: La configuración de interfaces (p8940 y siguientes) se activa con p8945 = 1 (surte efecto tras el siguiente POWER ON).

El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8943[0...3] CBE20 Subnet Mask of Station / CBE20 Subnet Mask

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	0

Descripción: Ajusta la máscara de subred para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: La configuración de interfaces (p8940 y siguientes) se activa con p8945 = 1 (surte efecto tras el siguiente POWER ON).

El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8944 CBE20 Modo DHCP / CBE20 Modo DHCP

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	255	0

Descripción: Ajusta el modo DHCP para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La configuración de interfaces (p8940 y siguientes) se activa con p8945 = 1 (surte efecto tras el siguiente POWER ON).
El parámetro no se ve afectado por el ajuste de valores de fábrica.

p8945 CBE20 Configuración de interfaces / CBE20 Conf interf

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	3	0

Descripción: Ajuste para el control de la configuración de la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).
Tras la ejecución de una operación se setea automáticamente p8945 = 0.

Valor:
0: Sin función
2: Guardar y activar configuración
3: Borrar configuración

Nota: Rel. a p8945 = 2:
La configuración de interfaces (p8940 y siguientes) se guarda y se activa tras el siguiente POWER ON.
Rel. a p8945 = 3:
Tras el siguiente POWER ON se carga el ajuste de fábrica de la configuración de interfaces.

r8950[0...239] CBE20 Name of Station active / CBE20 Name act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el nombre de estación activo para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

r8951[0...3] CBE20 IP Address of Station active / CBE20 IP act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección IP activa para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8952[0...3] CBE20 Default Gateway of Station active / CBE20 Def GW act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la pasarela estándar activa para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

r8953[0...3] CBE20 Subnet Mask of Station active / CBE20 Sub Mask act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la máscara de subred activa para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

r8954 CBE20 DHCP Mode active / CBE20 DHCP act

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el modo DHCP activo para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

r8955[0...5] CBE20 MAC Address of Station / CBE20 MAC Addr

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la dirección MAC para la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8959 CBE20 DAP ID / CBE20 DAP ID

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el Device Access Point ID (DAP ID) de PROFINET para PROFINET CBE20.
La combinación de Device ID (r8909) y DAP ID identifica de forma unívoca un punto de acceso PROFINET.

Nota: Lista de SINAMICS DAP ID:
20005 hex: CBE20 V4.3
20006 hex: CBE20 V4.4
20106 hex: CU310-2 PN V4.4
20206 hex: CU305 PN V4.4
20306 hex: CU320-2 PN V4.4

p9206[0...2] Acceso directo a la topología / Acceso topol

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	4294967295	0

Descripción: Ajusta los datos para leer las características de la topología.
El resultado se muestra, en función de la característica, en r9207 o en r9208.
Rel. a índice 0:
0: Topología real, 1: Topología terica
Rel. a índice 1:
Ajusta el número del componente afectado.
Rel. a índice 2:
7: Nombre (r9208)
8: Tipo de componente (r9207)
9: Cantidad de conexiones DRIVE-CLiQ (r9207)
11: Fabricante (byte superior) y versión (byte inferior) (r9207)
12: Número de serie (r9208)
13: Índice (r9207)
15: Etapa de comparación (r9207)
23: Referencia (r9207)
24: Número de serie de hardware (r9208)
25: Referencia genérica (r9207)
28: Versión de firmware (r9207)
29: Versión de EPROM (r9207)
30: Versión de hardware (r9207)

Índice: [0] = Topología real/topología teórica
[1] = Número de componente
[2] = Identificador/característica

Dependencia: Ver también: r9207, r9208

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9207 Acceso directo a la topología Valor entero / Acceso topol ent

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el valor para la característica ajustada en p9206.
Se muestra un valor solamente para características que son del tipo Integer.

Dependencia: Ver también: p9206, r9208

r9208[0...50] Acceso directo a la topología Cadena / Acceso topol cad

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el valor para la característica ajustada en p9206.
Se muestra un valor solamente para características que son del tipo String.

Dependencia: Ver también: p9206, r9207

Nota: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

p9210 Parpadeo Número de componente / Parpadeo nº_comp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	499	0

Descripción: Ajusta el número de componente para activar el parpadeo de los LED de estado de dicho componente.

Dependencia: Ver también: p9211

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9211 Función parpadeo / Func parpadeo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-1	1	-1

Descripción: Ajusta la función para el componente seleccionado en p9210.
Tras iniciar una función se resetea el parámetro de forma automática.
Ejemplo:
- Ajustar número de componente (p9210).
- Seleccionar función "Parpadeo con" (ajustar p9211 = 1).

Valor:
-1: Seleccionar función
0: Parpadeo des
1: Parpadeo con

Dependencia: Ver también: p9210

Atención: Cuando una petición no se puede ejecutar (p. ej. porque no existe el n.º de componente en p9210):
- No hay respuesta negativa.
- El valor se resetea de todos modos.

p9300 SI Motion Ciclo de vigilancia (Motor Module) / SI Mtn Ciclo MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95) | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
500.00 [µs]	25000.00 [µs]	12000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de ciclo de vigilancia para las vigilancias de movimiento seguras.

Dependencia: Ver también: p9500, p9511
Ver también: F01652

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: El ciclo de vigilancia debe ser un múltiplo del ciclo de captación de valor real en p9311 o del ciclo DP.
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9301 SI Motion Habilitación funciones seguras (Motor Module) / SI Mtn Habilit. MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95) | **Calculado:** - | **Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 | **Índice dinámico:** - | **Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated | **Grupo de unidades:** - | **Selección de unidad:** -
No en motor tipo: - | **Escalado:** - | **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las habilitaciones para las vigilancias de movimiento seguras.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilit SOS/SLS	Habilitar	Bloquear	-
03	Habilitación sincronización valor real	Habilitar	Bloquear	-
16	Habilitación SSM Histéresis y filtrado	Habilitar	Bloquear	2860
17	Habilitación SDI	Habilitar	Bloquear	2861

Dependencia: Ver también: p9501
Ver también: F01682, F01683

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)
SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

p9302 SI Motion Tipo de eje (Motor Module) / SI Mtn Tipo eje MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el tipo de eje (eje lineal o eje giratorio/cabezal).

Valor:
0: Eje lineal
1: Eje girat./cabezal

Dependencia: Ver también: p9502

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: En el software de puesta en marcha y después de cambiar el tipo de eje, las unidades que dependen del tipo de eje no se actualizan hasta después de una carga de proyecto.
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9306 SI Motion Especificación de funciones (Motor Module) / SI Mtn Esp_func MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajusta la especificación de funciones para las vigilancias de movimiento seguras.

Valor:
0: Safety con encóder
1: Safety sin encóder
3: Safety sin encóder con vigil aceleración/tiempo de retardo

Dependencia: Ver también: C30711

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9307 SI Motion Configuración de funciones MM / SI Mtn Config MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración de funciones para las vigilancias de movimiento seguras.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Acuse de avisos ampliado	Sí	No	-
01	Limitación de velocidad de consigna en PARADA F	No	Sí	-
02	Tipo de motor sin sensores Captación valor real	Motor síncrono	Motor asíncrono	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: C01711

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Rel. a bit 00:

Si la función está activada, se puede realizar mediante selección/deselección de STO una confirmación segura (Internal Event Acknowledge).

Rel. a bit 01:

Si la función está activada, la limitación de velocidad de consigna efectiva (CO: r9733) en PARADA F activa se ajusta a cero.

Rel. a bit 02:

Este bit determina el tipo de motor que evalúan las funciones de seguridad sin encóder.

Con bit = 0, la función Motion Monitoring sin encóder calcula la velocidad real para un motor asíncrono.

Con bit = 1, se calcula una velocidad real para un motor síncrono. El valor depende del ajuste de p0300.

Si no se define ningún motor (p0300 = 0), debe ajustarse bit = 0.

p9309 SI Motion Comportamiento durante supres. impulsos (Motor Module) / SI Mtn Comp SI MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0000 0000 1111 1111 bin

Descripción: Ajusta el comportamiento de las funciones Safety y sus respuestas durante la supresión de impulsos en el modo sin encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	SSM durante supresión de impulsos y sin encóder	Queda inactivo	Sigue activo	-
08	SDI durante supresión de impulsos y sin encóder	Queda inactivo	Sigue activo	-

Dependencia: Ver también: C01711

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

Rel. a bit 00:

Con bit = 1 y función Safety SSM activada es válido:

- Durante la supresión de impulsos se desconecta la vigilancia y la señal de respuesta muestra la señal 0.

Con bit = 0 y función Safety SSM activada es válido:

- Durante la supresión de impulsos sigue funcionando la vigilancia. La última señal de respuesta mostrada antes de la supresión de impulsos se conserva y se adopta el estado STO.

Rel. a bit 08:

Con bit = 1 y función Safety SDI activada es válido:

- Durante la supresión de impulsos se desconecta la vigilancia y la señal de estado muestra inactivo.

Con bit = 0 y función Safety SDI activada es válido:

- Durante la supresión de impulsos sigue funcionando la vigilancia. La señal de estado muestra activo y se adopta el estado STO.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9311 Ciclo captación de valor real (Motor Module) SI Motion / Cicl rea MM SI Mtn

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0000 [µs]	25000.0000 [µs]	0.0000 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de ciclo de la captación de valor real para las vigilancias de movimiento seguras.

Criterios de ajuste si las funciones de vigilancia de movimiento se ejecutan con un encóder:

- Un tiempo de ciclo mayor disminuye la máxima velocidad admisible, pero proporciona una menor carga de la Control Unit para la captación segura de valor real.

- La máxima velocidad admisible cuyo rebase puede dar lugar a la aparición de fallos en la captación segura de valor real se visualiza en r9730.

- El ajuste 0 ms se utiliza como tiempo de ciclo para la captación de valor real del ciclo de PROFIBUS isócrono; en funcionamiento no isócrono se utiliza 1 ms.

Criterios de ajuste si las funciones de vigilancia de movimiento se ejecutan sin encóder:

- El ciclo de captación de valor real debe ajustarse igual que el ciclo del regulador de intensidad (p0115).

Dependencia: Ver también: p0115, p9300, p9511

Ver también: F01652

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Este parámetro sólo está activo en las funciones de vigilancia de movimiento residentes en accionamientos (p9801.2 = 1).

El ciclo de vigilancia de p9300 debe ser un múltiplo entero de este parámetro.

En las funciones de vigilancia de movimiento con encóder, el tiempo de ciclo de la captación de valor real debe ser un múltiplo entero del ciclo del regulador de intensidad y debe ser al menos 4 veces más mayor que éste. Se recomienda un factor de al menos 8.

El tiempo de ciclo de la captación de valor real no debería tener ajustado un valor superior a 8 ms.

Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9315 SI Motion Valor posición aproximada Configuración (Motor Module) / SI Mtn s config MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración del encóder para el valor de posición aproximada redundante.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Contador incremental	Sí	No	-
01	Encóder CRC Bit menos significativo primero	Sí	No	-
02	Valor posición aprox. redundante Bit más sign. alineado a izq.	Sí	No	-
16	Encóder DRIVE-CLiQ	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0474, p9515

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9316 SI Motion Config de encóder funciones seguras (Motor Module) / SI Mtn Conf_enc MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el encóder y valor real de posición.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Encóder giratorio/lineal	Lineal	Giratorio	-
01	Pos. real Inversión de signo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0404, p0410, p9516

p9317 SI Motion Regla de medida División (Motor Module) / SI Mtn Divis MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [nm]	250000000.00 [nm]	10000.00 [nm]

Descripción: Ajusta la división o paso en encóders lineales.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: p0407, p9316

p9318 SI Motion Impulsos por vuelta encóder (Motor Module) / SI Mtn Imp/vuel MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16777215	2048

Descripción: Ajusta el número de impulsos por vuelta en un encóder giratorio.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: p0408, p9316

p9319 SI Motion Resolución fina G1_XIST1 (Motor Module) / SI Mtn G1_XIST1 MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	18	11

Descripción: Ajusta la resolución fina para G1_XIST1 en bits.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: p0418

Ver también: F01670, F01671

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9301 = 0) es aplicable: al arrancar, p9319 se ajusta automáticamente al mismo valor que p0418.
Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9301 > 0) se aplica: se comprueba si p9319 coincide con p0418.
G1_XIST1: Posición real 1 del encóder 1 (PROFIdrive)

p9320 SI Motion Paso del husillo (Motor Module) / SI Mtn Paso hus MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.1000 [mm]	8388.0000 [mm]	10.0000 [mm]

Descripción: Ajusta la relación de transmisión entre encóder y carga en mm/vuelta en un eje lineal con encóder giratorio.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: p9520

Atención: El cuarto decimal puede redondearse en función del tamaño del número introducido (a partir de 3 dígitos antes de la coma).

p9321[0...7] SI Motion Reductor enc.(motor)/carga Denominador (Motor Module) / SI Mtn Red Den MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2147000000	1

Descripción: Ajusta el denominador de la relación de reducción entre encóder (o motor con funciones de vigilancia sin encóder) y carga.

Índice:
[0] = Reductor 1
[1] = Reductor 2
[2] = Reductor 3
[3] = Reductor 4
[4] = Reductor 5
[5] = Reductor 6
[6] = Reductor 7
[7] = Reductor 8

Dependencia: Ver también: p9322

Atención: No es posible conmutar los escalones de reducción. Siempre está activo el reductor 1 (índice 0).

p9322[0...7] SI Motion Reductor encóder(motor)/carga Numerador (Motor Module) / SI Mtn Red Num MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	2147000000	1

Descripción: Ajusta el numerador de la relación de reducción entre encóder (o motor con funciones de vigilancia sin encóder) y carga.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = Reductor 1
[1] = Reductor 2
[2] = Reductor 3
[3] = Reductor 4
[4] = Reductor 5
[5] = Reductor 6
[6] = Reductor 7
[7] = Reductor 8

Dependencia: Ver también: p9321

Atención: No es posible conmutar los escalones de reducción. Siempre está activo el reductor 1 (índice 0).

Nota: En funciones de vigilancia sin encóder se debe multiplicar el número de pares de polos por el numerador de la relación de reducción.

Ejemplo:

Relación de reducción 1:4, número de pares de polos (r0313) = 2

--> p9321 = 1, p9322 = 8 (4 x 2)

p9323 SI Motion Valor pos. aprox. redund. Bits válidos (Motor Module) / Bits válidos MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	9

Descripción: Ajusta el número de bits válidos del valor de posición aproximado redundante.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: r0470, p9523

p9324 SI Motion Valor pos. aprox. redund. Resolución fina Bits (MM) / SI Mtn Fina Bit MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-16	16	-2

Descripción: Ajusta el número de bits para la resolución fina del valor de posición aproximado redundante.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: r0471, p9524

p9325 SI Motion Valor pos. aprox. redund. Bits relevantes (MM) / Bits relevantes MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	16

Descripción: Ajusta la cantidad de bits relevantes para el valor de posición aproximada redundante.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: p0414, r0472, p9525

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9326 SI Motion Asignación encóder (Motor Module) / SI Mtn Encod MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	3	1

Descripción: Ajusta el número del encóder que se usa en el Motor Module para las vigilancias seguras de movimientos.

Dependencia: Para vigilancias seguras de movimientos deberá activarse en el juego de datos de encóder correspondiente (p0430.19 = 1) la medición redundante de posición real de Safety.

Ver también: p0187, p0188, p0189, p0430, p9526

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Con p9326 = 1 se aplica: el Motor Module usa encóder para la regulación de velocidad, existe un sistema monoencóder.

p9328[0...11] SI Motion Sensor Module Node Identifier (Motor Module) / SI Mtn SM Ident MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	00FF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta el Node Identifier del Sensor Module que es utilizado por el Motor Module para las vigilancias de movimientos.

Dependencia: Ver también: r9881

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9329 SI Motion Posición aprox. Gx_XIST1 Bit más signif. seguro (MM) / Gx_XIST1 MSB MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	31	14

Descripción: Ajusta el número de bits para el bit más significativo (MSB) seguro de la posición aproximada Gx_XIST1.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: p0415, r0475, p9529

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit más significativo)

p9330 SI Motion Tolerancia de parada (Motor Module) / SI Mtn SOS Tol MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [mm]	100.000 [mm]	1.000 [mm]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Parada de servicio segura" (SOS).

Dependencia: Ver también: p9530

Ver también: C01707

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9330 SI Motion Tolerancia de parada (Motor Module) / SI Mtn SOS Tol MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [°]	**Máx.** 100.000 [°]	**Ajuste de fábrica** 1.000 [°]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Parada de servicio segura" (SOS).

Dependencia: Ver también: p9530
Ver también: C01707

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9331[0...3] SI Motion SLS Límites (Motor Module) / SI Mtn SLS Lím MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 1000000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 2000.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta los límites para la función "Limitación segura de velocidad" (SLS).

Índice: [0] = Límite SLS1
[1] = Límite SLS2
[2] = Límite SLS3
[3] = Límite SLS4

Dependencia: Ver también: p9363, p9531
Ver también: C01714

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)

p9331[0...3] SI Motion SLS Límites (Motor Module) / SI Mtn SLS Lím MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 1000000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 2000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta los límites para la función "Limitación segura de velocidad" (SLS).

Índice: [0] = Límite SLS1
[1] = Límite SLS2
[2] = Límite SLS3
[3] = Límite SLS4

Dependencia: Ver también: p9363, p9531
Ver también: C01714

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9342 SI Motion Comp. valor real Tolerancia (cruzada) (Motor Module) / SI Mtn real Tol MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0010 [mm]	360.0000 [mm]	0.1000 [mm]

Descripción: Ajusta la tolerancia en la comparación cruzada de la posición real entre ambos canales de vigilancia.
Para las funciones de vigilancia de movimiento sin encóder se debe ajustar una tolerancia mayor (12 grados giratorio y 1 mm lineal).

Dependencia: Ver también: p9542
Ver también: C01711

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9342 SI Motion Comp. valor real Tolerancia (cruzada) (Motor Module) / SI Mtn real Tol MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0010 [°]	360.0000 [°]	0.1000 [°]

Descripción: Ajusta la tolerancia en la comparación cruzada de la posición real entre ambos canales de vigilancia.
Para las funciones de vigilancia de movimiento sin encóder se debe ajustar una tolerancia mayor (12 grados giratorio y 1 mm lineal).

Dependencia: Ver también: p9542
Ver también: C01711

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9345 SI Motion SSM Tiempo de filtro (Motor Module) / SI Mtn SSM Filt MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	100000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: El tiempo de filtro sólo es efectivo si la función está habilitada (p9301.16 = p9501.16 = 1).
El parámetro se incluye en la comparación cruzada de datos de ambos canales de vigilancia.
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9346 SI Motion Límite de velocidad lineal SSM (Motor Module) / SI Mtn SSM límV MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [mm/min]	1000000.00 [mm/min]	20.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).
Cuando la velocidad es inferior a este valor se activa la señal "SSM Respuesta activa".
Con p9368 = p9568 = 0 se aplica el valor de p9346/p9546 también para la función "SAM".

Dependencia: Ver también: p9546

Precaución: Tras rebasar por defecto el umbral ajustado se desactiva la función "SAM".

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

p9346 SI Motion Límite de velocidad lineal SSM (Motor Module) / SI Mtn SSM límV MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [1/min]	1000000.00 [1/min]	20.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).
Cuando la velocidad es inferior a este valor se activa la señal "SSM Respuesta activa".
Con p9368 = p9568 = 0 se aplica el valor de p9346/p9546 también para la función "SAM".

Dependencia: Ver también: p9546

Precaución: Tras rebasar por defecto el umbral ajustado se desactiva la función "SAM".

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

p9347 SI Motion SSM Histéresis de velocidad (Motor Module) / SI Mtn SSM Hist MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.0010 [mm/min]	500.0000 [mm/min]	10.0000 [mm/min]

Descripción: Ajusta la histéresis de velocidad para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).

Dependencia: Ver también: C01711

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: La histéresis de velocidad sólo es efectiva si la función está habilitada (p9301.16 = p9501.16 = 1).
El parámetro se incluye en la comparación cruzada de datos de ambos canales de vigilancia.
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9347 SI Motion SSM Histéresis de velocidad (Motor Module) / SI Mtn SSM Hist MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0010 [1/min]	**Máx.** 500.0000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 10.0000 [1/min]

Descripción: Ajusta la histéresis de velocidad para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).

Dependencia: Ver también: C01711

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: La histéresis de velocidad sólo es efectiva si la función está habilitada (p9301.16 = p9501.16 = 1).
El parámetro se incluye en la comparación cruzada de datos de ambos canales de vigilancia.
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

p9348 SI Motion SAM Velocidad real Tolerancia (Motor Module) / SI Mtn SAM Tol MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 120000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 300.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta la tolerancia de velocidad para la función "SAM".

Dependencia: Ver también: p9548
Ver también: C01706

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)

p9348 SI Motion SAM Velocidad real Tolerancia (Motor Module) / SI Mtn SAM Tol MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 120000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 300.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la tolerancia de velocidad para la función "SAM".

Dependencia: Ver también: p9548
Ver también: C01706

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)

p9349 SI Motion Desliz. Tolerancia de velocidad (Motor Module) / SI Mtn Desliz MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 6000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 6.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta la tolerancia de velocidad que se usa en un sistema con 2 encóders para la comparación cruzada entre ambos canales de vigilancia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p9301, p9342, p9549

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Si no está habilitada la "sincronización de valor real" (p9301.3 = 0), el valor parametrizado en p9342 se usa como tolerancia en la comparación cruzada de datos.

p9349 SI Motion Desliz. Tolerancia de velocidad (Motor Module) / SI Mtn Desliz MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 6000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 6.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la tolerancia de velocidad que se usa en un sistema con 2 encóders para la comparación cruzada entre ambos canales de vigilancia.

Dependencia: Ver también: p9301, p9342, p9549

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Si no está habilitada la "sincronización de valor real" (p9301.3 = 0), el valor parametrizado en p9342 se usa como tolerancia en la comparación cruzada de datos.

p9351 SI Motion Conmutación SLS retardo (Motor Module) / SI Mtn SLS t MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 600000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el retardo para la conmutación SLS o para la conmutación de SLS a SOS en la función "Limitación segura de velocidad" (SLS).

Al conmutar de un escalón de velocidad limitada segura mayor a menor o a parada de servicio segura (SOS), durante este tiempo de retardo permanece activo el escalón de velocidad "antiguo".

También la activación de SLS o SOS desde el servicio no seguro se realiza con este retardo.

Dependencia: Ver también: p9551

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)

SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9352 SI Motion Tiempo de transición PARADA C a SOS (Motor Module) / SI Mtn t C->SOS MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 600000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA C a "Parada de servicio segura" (SOS).

Dependencia: Ver también: p9552

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9353 SI Motion Tiempo de transición PARADA D a SOS (Motor Module) / SI Mtn t D->SOS MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 600000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA D a "Parada de servicio segura" (SOS).

Dependencia: Ver también: p9553

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9354 SI Motion Tiempo de transición PARADA E a SOS (Motor Module) / SI Mtn t E->SOS MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 600000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA E a "Parada de servicio segura" (SOS).

Dependencia: Ver también: p9554

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9355 SI Motion Tiempo transición PARADA F a PARADA B (Motor Module) / SI Mtn t F->B MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 600000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA F a PARADA B.

Dependencia: Ver también: C01711

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9356 SI Motion Supresión de impulsos Retardo (Motor Module) / SI Mtn SImp ret MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 600000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el retardo para la supresión de impulsos segura tras PARADA B / SS1.

En funciones de vigilancia de movimiento sin encóder con vigilancia de rampa de frenado segura (p9306 = 1) el parámetro carece de efecto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p9360, p9556
Ver también: C01701

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SS1: Safe Stop 1 (Parada segura 1)

p9357 SI Motion Supresión de impulsos Tiempo prueba (Motor Module) / SI Mtn SImp t MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 10000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 100000.00 [µs]

Descripción: En caso de parada de prueba, Ajusta la temporización tras la que deben estar ya suprimidos los impulsos.

Dependencia: Ver también: p9557
Ver también: C01798

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9358 SI Motion Modo test recepción Límite tiempo (Motor Module) / SI Mtn Rec t MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 5000000.00 [µs]	**Máx.** 100000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 40000000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo máximo para el modo de recepción (aceptación).
Si el modo de recepción (aceptación) dura más del tiempo límite ajustado se finaliza automáticamente dicho modo.

Dependencia: Ver también: p9558
Ver también: C01799

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9360 SI Motion Supr. impulsos Velocidad lin. desconex. (Motor Module) / SI Mtn SImp v_D MM

SERVO, SERVO (Lin), VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 6000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal de desconexión para la supresión de impulsos.
Por debajo de esta velocidad lineal se supone "parada" y con PARADA B/SS1 se suprimen los impulsos (por paso a PARADA A).
En funciones de vigilancia de movimiento sin encóder el parámetro debe ser > 0 (se recomienda 10).

Dependencia: Ver también: p9356, p9560

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SS1: Safe Stop 1 (Parada segura 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9360 SI Motion Supr. impulsos Velocidad de desconexión (Motor Module) / SI Mtn SI n_des MM

SERVO (Lin, Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 6000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de desconexión para la supresión de impulsos.
Por debajo de esta velocidad se supone "parada" y se suprimen los impulsos con PARADA B / SS1 (por paso a PARADA A).

Dependencia: Ver también: p9356, p9560

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SS1: Safe Stop 1 (Parada segura 1)

p9363[0...3] SI Motion Reacción de parada SLS (Motor Module) / SI Mtn SLS Stop MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 14	**Ajuste de fábrica** 2

Descripción: Ajusta la reacción de parada para la función "Limitación segura de velocidad)" (SLS).
Estos ajustes son válidos para los distintos límites en SLS.
En vigilancias de movimiento sin encóder (p9306 = 1) sólo está permitido el valor 0 ó 1.

Valor:
0: PARADA A
1: PARADA B
2: PARADA C
3: PARADA D
4: PARADA E
10: PARADA A con supresión retardada de impulsos si falla el bus
11: PARADA B con supresión retardada de impulsos si falla el bus
12: PARADA C con supresión retardada de impulsos si falla el bus
13: PARADA D con supresión retardada de impulsos si falla el bus
14: PARADA E con supresión retardada de impulsos si falla el bus

Índice:
[0] = Límite SLS1
[1] = Límite SLS2
[2] = Límite SLS3
[3] = Límite SLS4

Dependencia: Ver también: p9331, p9380, p9563

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)

p9364 SI Motion SDI Tolerancia (Motor Module) / SI Mtn SDI Tol MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001 [mm]	**Máx.** 360.000 [mm]	**Ajuste de fábrica** 12.000 [mm]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI). Este movimiento en el sentido vigilado aún se admite antes de que se dispare una alarma.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p9365, p9366
Ver también: C30716

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento. Ajusta la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI).

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p9364 SI Motion SDI Tolerancia (Motor Module) / SI Mtn SDI Tol MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.001 [°]	360.000 [°]	12.000 [°]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI). Este movimiento en el sentido vigilado aún se admite antes de que se dispare una alarma.

Dependencia: Ver también: p9365, p9366
Ver también: C30716

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento. Ajusta la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI).

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p9365 SI Motion SDI Retardo (Motor Module) / SI Mtn SDI t MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [µs]	600000000.00 [µs]	100000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el retardo para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI). Si se elige la función SDI, durante como máximo este tiempo aún se admite un movimiento en el sentido vigilado, por lo que dicho tiempo puede utilizarse para frenar un movimiento existente.

Dependencia: Ver también: p9364, p9366
Ver también: C30716

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p9366 SI Motion SDI Reacción de parada (Motor Module) / SI MtnSDI Parad MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	14	1

Descripción: Ajusta la reacción de parada para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI).
Este ajuste es válido para ambos sentidos de movimiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: PARADA A
1: PARADA B
2: PARADA C
3: PARADA D
4: PARADA E
10: PARADA A con supresión retardada de impulsos si falla el bus
11: PARADA B con supresión retardada de impulsos si falla el bus
12: PARADA C con supresión retardada de impulsos si falla el bus
13: PARADA D con supresión retardada de impulsos si falla el bus
14: PARADA E con supresión retardada de impulsos si falla el bus

Dependencia: Ver también: p9364, p9365
Ver también: C30716

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p9368 SI Motion SAM Límite de velocidad (Motor Module) / SI Mtn SAM límV MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 1000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la función "SAM".
Tras rebasar por defecto el límite de velocidad ajustado se desactiva SAM.

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)
Con p9568 = p9368 = 0 es aplicable:
El valor de p9546/p9346 (SSM) actúa como límite de velocidad para SAM.

p9368 SI Motion SAM Límite de velocidad (Motor Module) / SI Mtn SAM límV MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 1000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la función "SAM".
Tras rebasar por defecto el límite de velocidad ajustado se desactiva SAM.

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)
Con p9568 = p9368 = 0 es aplicable:
El valor de p9546/p9346 (SSM) actúa como límite de velocidad para SAM.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9370 SI Motion Modo test recepción (Motor Module) / SI Mtn mod_recp MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** 00AC hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajuste para seleccionar y deseleccionar el modo de recepción/aceptación.

Valor:
0: [00 hex] Deseleccionar Modo Test de recepción
172: [AC hex] Seleccionar Modo Test de recepción

Dependencia: Ver también: p9358, r9371
Ver también: C01799

Nota: El modo de prueba de recepción solo se puede seleccionar si las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento están habilitadas (p9601.2/p9801.2).

r9371 SI Motion Estado test recepción (Motor Module) / SI Mtn est_recp MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** 00AC hex	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza el estado del modo de recepción (aceptación).

Valor:
0: [00 hex] Modo_recep inact
12: [0C hex] Modo_recep imposible por fallo POWER ON
13: [0D hex] Modo_recep imposible por identific. errónea en p9370
15: [0F hex] Modo_recep imposible por tempor. Abn_timer expirado
172: [AC hex] Modo_recep activo

Dependencia: Ver también: p9358, p9370
Ver también: C01799

p9380 SI Motion Supres impulsos Retardo tras fallo bus (Motor Module) / SI Mtn t SImp MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [µs]	**Máx.** 800000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de espera tras el que se procede a suprimir impulsos en caso de fallo del bus.

Dependencia: Ver también: p9363

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9381 SI Motion Rampa de frenado Valor de referencia (Motor Module) / SI Mtn Ramp Ref MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 600.0000 [mm/min]	**Máx.** 24000.0000 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 1500.0000 [mm/min]

Descripción: Ajusta el valor de referencia para determinar la rampa de frenado.
La pendiente de la rampa de frenado depende de p9381 (valor de referencia) y p9383 (tiempo de vigilancia).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p9382, p9383

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9381 SI Motion Rampa de frenado Valor de referencia (Motor Module) / SI Mtn Ramp Ref MM

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 600.0000 [1/min]	**Máx.** 24000.0000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 1500.0000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor de referencia para determinar la rampa de frenado.

La pendiente de la rampa de frenado depende de p9381 (valor de referencia) y p9383 (tiempo de vigilancia).

Dependencia: Ver también: p9382, p9383

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9382 SI Motion Rampa de frenado Retardo (Motor Module) / SI Mtn Ramp Ret MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 10000.00 [µs]	**Máx.** 99000000.00 [µs]	**Ajuste de fábrica** 250000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el retardo para la vigilancia de la rampa de frenado.

Tras el retardo se inicia la vigilancia de la rampa de frenado.

Dependencia: Ver también: p9381, p9383

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9383 SI Motion Rampa de frenado Tiempo de vigilancia (Motor Module) / SI Mtn Ramp t_v MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 500.00 [ms]	**Máx.** 1000000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 10000.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para determinar la rampa de frenado.

La pendiente de la rampa de frenado depende de p9381 (valor de referencia) y p9383 (tiempo de vigilancia).

Dependencia: Ver también: p9381, p9382

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9386 SI Motion Retardo de la evaluación sin encóder (MM) / SI Mtn t_ret SL MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	5.00 [ms]	1000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de la evaluación con captación de valor real sin encóder tras la habilitación de impulsos.
El valor debe ser mayor o igual que el tiempo de magnetización del motor.

Dependencia: Ver también: C01711

p9387 SI Motion Capt. valor real sin enc. Tiempo filtro (Motor Module) / SI Mtn SL Filt MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [µs]	100000.00 [µs]	25000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el filtrado del valor real en la captación de valor real sin encóder.

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: El parámetro sólo es activo en la captación de valor real sin encóder (p9306/p9506 = 1).

p9388 SI Motion Capt. valor real sin enc. Intens. mín. (Motor Module) / SI Mtn SL I_mín MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	1000.00 [%]	10.00 [%]

Descripción: Ajusta la intensidad mínima en la captación de valor real sin encóder en relación con 10 mA (es decir, 1% = 10 mA).
- El valor debe aumentarse si aparece C30711 con valor de aviso 1042.
- El valor debe reducirse si aparece C30711 con valor de aviso 1041.

Dependencia: Ver también: C30711

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.
Una reducción de este valor porcentual puede perjudicar la captación de valor real.

Nota: El parámetro sólo es activo en la captación de valor real sin encóder (p9306/p9506 = 1).

p9389 SI Motion Tolerancia de tensión Aceleración (Motor Module) / SI Mtn Tol U MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la tolerancia de tensión para la supresión de picos de aceleración.
El aumento de este valor porcentual hace que los picos de tensión en procesos de aceleración tengan que presentar una mayor amplitud para no afectar la captación de valor real.
- El valor debe aumentarse si aparece C30711 con valor de aviso 1042.
- El valor debe reducirse si unos procesos de aceleración han causado una velocidad real Safety excesiva.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: C30711
Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.
Nota: El parámetro sólo es activo en la captación de valor real sin encóder (p9306/p9506 = 1).

r9390[0...3] SI Motion Versión vigilancias seguras movimiento (Motor Module) / Versión SI Mtn MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de Safety Integrated para las vigilancias de movimientos seguras.
Índice: [0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)
Dependencia: Ver también: r9590, r9770, r9870, r9890
Nota: Ejemplo:
r9390[0] = 2, r9390[1] = 60, r9390[2] = 1, r9390[3] = 0 --> SI Motion Versión V02.60.01.00

r9398[0...1] SI Motion Suma de comprobación real Parámetros SI (Motor Module) / SI Mtn Vrea CRC MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la suma de verificación de los parámetros Safety Integrated protegidos por ella de las funciones de vigilancia de movimientos en el Motor Module (suma de verificación real).
Índice: [0] = Suma verificación de parámetros SI para vigilancia de movimiento
[1] = Suma verificación de parámetros SI con referencia de hardware
Dependencia: Ver también: p9399
Nota: SI: Safety Integrated

p9399[0...1] SI Motion Suma verificación teórica Parámetros SI (Motor Module) / SI Mtn Cons CRC MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta la suma de verificación de los parámetros Safety Integrated protegidos por ella de las funciones de vigilancia de movimientos en el Motor Module (suma de verificación nominal).
Índice: [0] = Suma verificación de parámetros SI para vigilancia de movimiento
[1] = Suma verificación de parámetros SI con referencia de hardware
Dependencia: Ver también: r9398
Nota: SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9406[0...19] Archivo PS Nº de parámetro Parámetro no adoptado / PS nº par no adop

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros que no han podido adoptarse para memorización no volátil (p. ej., tarjeta de memoria) al leer los archivos de backup de parámetros (archivos PS).

r9406[0] = 0

--> Se han podido adoptar sin error todos los valores de parámetros.

r9406[0...x] > 0

--> Muestra el número de parámetro en los siguientes casos:

- Parámetros cuyo valor no pudo adoptarse completamente.

- Parámetros indexados de los que al menos 1 índice no pudo adoptarse. El primer índice no adoptado se visualiza en r9407.

Dependencia: Ver también: r9407, r9408

Nota: Todos los índices de r9406 a r9408 designan el mismo parámetro.

r9406[x] Nº de parámetro Parámetro no adoptado

r9407[x] Índice de parámetro Parámetro no adoptado

r9408[x] Código de error Parámetro no adoptado

r9407[0...19] Archivo PS Índice de parámetro Parámetro no adoptado / PS Índic parámetro

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el primer índice de los parámetros que no han podido adoptarse para memorización no volátil (p. ej., tarjeta de memoria) al leer los archivos de backup de parámetros (archivos PS).

Si no ha podido adoptarse como mínimo un índice de un parámetro indexado, entonces en r9406[n] se visualiza el número del parámetro afectado y en r9407[n] el primer índice no adoptado.

r9406[0] = 0

--> Se han podido adoptar sin error todos los valores de parámetros.

r9406[n] > 0

--> Visualiza en r9407[n] el primer índice no adoptado del parámetro con número en r9406[n].

Dependencia: Ver también: r9406, r9408

Nota: Todos los índices de r9406 a r9408 designan el mismo parámetro.

r9406[x] Nº de parámetro Parámetro no adoptado

r9407[x] Índice de parámetro Parámetro no adoptado

r9408[x] Código de error Parámetro no adoptado

r9408[0...19] Archivo PS Código de error Parámetro no adoptado / PS Cód error

Todos los objetos

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Sólo para fines de servicio técnico internos de Siemens.

Dependencia: Ver también: r9406, r9407

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Todos los índices de r9406 a r9408 designan el mismo parámetro.
r9406[x] Nº de parámetro Parámetro no adoptado
r9407[x] Índice de parámetro Parámetro no adoptado
r9408[x] Código de error Parámetro no adoptado

r9409 Número de parámetros a guardar / Cant. par a salvar

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de parámetros modificados y aún no salvados de este accionamiento.
Dependencia: Ver también: p0971, p0977
Nota: Los parámetros modificados y aún no salvados se listan internamente en r9410 ... r9419.

r9450[0...29] Cambio de valores de referencia Parámetros con cálculo fallido / Camb_ref Par impos

A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros cuyo recálculo ha producido un fallo después de una modificación interna del sistema del valor de referencia.
Dependencia: Ver también: F07086

r9451[0...29] Conmutación de unidades Parámetros adaptados / Conm_uds Par

A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los parámetros cuyo valor de parámetro ha debido adaptarse durante una conmutación de unidades.
Dependencia: Ver también: F07088

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9481 Interconexiones BICO Cantidad / BICO Cant

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de interconexiones BICO (destinos de señal).

Dependencia: Ver también: r9482, r9483

Nota: Las interconexiones BICO ajustadas se registran en r9482 y r9483.

r9482[0...n] Interconexiones BICO Parámetros BI/CI / BICO Par BI/CI

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** r9481	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza los destinos de señal (entradas de binector/conector, parámetros BI/CI).
La cantidad de interconexiones BICO se visualiza en r9481.

Dependencia: Ver también: r9481, r9483

Nota: La lista está clasificada por fuentes de señal y tiene la siguiente estructura:
r9842[0]: Interconexión 1 (destino de señal, codificación BICO), r9843[0]: Interconexión 1 (fuente de señal, codificación BICO)
r9842[1]: Interconexión 2 (destino de señal, codificación BICO), r9843[1]: Interconexión 2 (fuente de señal, codificación BICO)
...

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9483[0...n] Interconexiones BICO Parámetros BO/CO / BICO Par BO/CO

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** r9481	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza las fuentes de señal (salidas de binector/conector, parámetros BO/CO).

La cantidad de interconexiones BICO se visualiza en r9481.

Dependencia: Ver también: r9481, r9482

Nota: La lista está clasificada por fuentes de señal y tiene la siguiente estructura:

r9842[0]: Interconexión 1 (destino de señal, codificación BICO), r9843[0]: Interconexión 1 (fuente de señal, codificación BICO)

r9842[1]: Interconexión 2 (destino de señal, codificación BICO), r9843[1]: Interconexión 2 (fuente de señal, codificación BICO)

...

p9484 Interconexiones BICO Buscar fuente señal / BICO D_s bus

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	4294967295	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal (parámetros BO/CO, codificados para BICO) para buscar en los destinos de parámetros.

Se contesta a la pregunta:

¿Cuántas veces está interconectada una fuente de señal dentro del objeto de accionamiento y a partir de qué índice están memorizadas dichas interconexiones (r9482 y r9483)?

Dependencia: Ver también: r9481, r9482, r9483, r9485, r9486

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9485 Interconexiones BICO Buscar fuente señal Cantidad / BICO F_s bus Cant

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de interconexiones BICO a la fuente de señal buscada.

Dependencia: Ver también: r9481, r9482, r9483, p9484, r9486

Nota: La fuente de señal a buscar se ajusta en p9484 (codificada en BICO).
El resultado de la búsqueda está contenido en r9482 y r9483 y consta de cantidad (r9485) y primer índice (r9486).

r9486 Interconexiones BICO Buscar fuente señal Primer índice / BICO F_s bus Idc

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el primer índice de la fuente de señal buscada.

Dependencia: Ver también: r9481, r9482, r9483, p9484, r9485

Nota: La fuente de señal a buscar se ajusta en p9484 (codificada en BICO).
El resultado de la búsqueda está contenido en r9482 y r9483 y consta de cantidad (r9485) y primer índice (r9486).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9490 Número de interconexiones BICO con otros accionamientos / Cant. BICO a accto

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la lista de fuentes de señal de este accionamiento hacia otros accionamientos/objetos de accionamiento (salida de binector/salida de conector, BO/CO).

Dependencia: Ver también: r9491, r9492, p9493

r9491[0...9] BI/CI de interconexiones BICO con otros accionamientos / BI/CI a acctos

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la lista de destinos de señal de este accionamiento hacia otros accionamientos/objetos de accionamiento (entrada de binector/entrada de conector, BI/CI).

Dependencia: Ver también: r9490, r9492, p9493

Atención: ¡Si no está vacía esta lista no es posible borrar un accionamiento! Ya que si no otro accionamiento podría intentar leer una señal de un accionamiento que ya no existe.

Nota: Todos los índices de r9491 a p9493 designan la misma interconexión.

En r9491[x] figura el sumidero de la señal, en r9492[x] la fuente asociada; ajustando p9493[x] puede modificarse esta interconexión.

r9492[0...9] BO/CO de interconexiones BICO con otros accionamientos / BO/CO a acctos

Todos los objetos	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la lista de fuentes de señal de este accionamiento hacia otros accionamientos/objetos de accionamiento (salida de binector/salida de conector, BO/CO).

Dependencia: Ver también: r9490, r9491, p9493

Atención: ¡Si no está vacía esta lista no es posible borrar un accionamiento! Ya que si no otro accionamiento podría intentar leer una señal de un accionamiento que ya no existe.

Nota: Todos los índices de r9491 a p9493 designan la misma interconexión.

En r9491[x] figura el sumidero de la señal, en r9492[x] la fuente asociada; ajustando p9493[x] puede modificarse esta interconexión.

p9493[0...9] Resetear interconexiones BICO con otros accionamientos / Reset BICO a accto

Todos los objetos	**Modificable:** T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	15	15

Descripción: Ajuste para resetear las interconexiones BICO a otros accionamientos Cada interconexión puede resetearse por separado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Poner interconexión a 0
1: Poner interconexión a 1 (100 %)
2: Poner interconexión a ajuste de fábrica
15: Finalizado

Dependencia: Ver también: r9490, r9491, r9492

Nota: Todos los índices de r9491 a p9493 designan la misma interconexión.

En r9491[x] figura el sumidero de la señal, en r9492[x] la fuente asociada; ajustando p9493[x] puede modificarse esta interconexión.

p9495 BICO Comportamiento con objetos de accionamiento desactivados / Comp con DO desact

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	0

Descripción: Ajusta el comportamiento para las interconexiones BICO con objetos de accionamiento no operativos o desactivados.

En el objeto de accionamiento no operativo o desactivado se encuentran parámetros BO/CO (fuente de señal).

Valor:
0: Inactivo
1: Guardar interconexiones
2: Guardar interconexiones y establecer ajustes de fábrica

Dependencia: Ver también: p9496, p9497, p9498, p9499

Ver también: A01318, A01507

Nota: Con p9495 = 0 es aplicable:

- El número de interconexiones es cero (p9497 = 0).

Con p9495 distinto de 0 es aplicable:

- Los parámetros BI/CI afectados se listan en p9498[0...29] (destino de señal).
- Los parámetros BO/CO asociados se listan en p9499[0...29] (fuente de señal).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9496 BICO Comportamiento al activar objetos de accionamiento / Comp al act DO

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	0

Descripción: Ajusta el comportamiento al activar las interconexiones BICO con objetos de accionamiento no operativos o desactivados.

Valor:
0: Inactivo
1: Restablecer interconexiones de lista
2: Borrar interconexiones de lista

Dependencia: Ver también: p9495, p9497, p9498, p9499
Ver también: A01318, A01507

Nota: Los parámetros BI/CI afectados se listan en p9498[0...29] (destino de señal).
Los parámetros BO/CO asociados se listan en p9499[0...29] (fuente de señal).
Después de p9496 = 1, 2 es válido:
- p9497 = 0
- p9496 = 0

p9497 BICO Interconexiones a objetos accto. desactivados Número / Intercon Obj Núm

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	0

Descripción: Visualiza el número de interconexiones BICO guardadas con objetos de accionamientos no operativos o desactivados.
En el objeto de accionamiento no operativo o desactivado se encuentran parámetros BO/CO (fuente de señal).

Dependencia: Ver también: p9495, p9496, p9498, p9499
Ver también: A01318, A01507

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9498[0...29] BICO Parámetros BI/CI a objetos de accionamiento desactivados / BI/CI a obj desact

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Visualiza los parámetros BI/CI guardados (destinos de señal) cuya fuente se encuentra en objetos de accionamiento no operativos o desactivados.

Dependencia: Ver también: p9495, p9496, p9497, p9499
Ver también: A01318, A01507

Nota: Una interconexión BICO (destino de señal, fuente de señal) se muestra en el mismo índice que p9498 y p9499.

p9499[0...29] BICO Parámetros BO/CO a objetos de accionamiento desactivados / BO/CO a obj desact

A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Órdenes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0

Descripción: Visualiza los parámetros BO/CO guardados (fuentes de señal) que se encuentran en objetos de accionamiento no operativos o desactivados.

Dependencia: Ver también: p9495, p9496, p9497, p9498
Ver también: A01318, A01507

Nota: Una interconexión BICO (destino de señal, fuente de señal) se muestra en el mismo índice que p9498 y p9499.

p9500 SI Motion Ciclo de vigilancia (Control Unit) / SI Mtn Ciclo CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0.50 [ms]	25.00 [ms]	12.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de ciclo de vigilancia para las vigilancias de movimiento seguras.

Dependencia: Ver también: r2064, p9511
Ver también: F01652

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
El ciclo de vigilancia debe ser un múltiplo del ciclo de captación de valor real en p9511 (dbSI) o del ciclo DP (ncSI).

p9501 SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit) / SI Mtn Habilit. CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta las habilitaciones para las vigilancias de movimiento seguras.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilitación SOS/SLS (SBH/SG)	Habilitar	Bloquear	-
03	Habilitación sincronización valor real	Habilitar	Bloquear	-
16	Habilitación SSM (n < nx) Histéresis y filtrado	Habilitar	Bloquear	2860
17	Habilitación SDI	Habilitar	Bloquear	2861

Dependencia: Ver también: F01682, F01683

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

p9502 SI Motion Tipo de eje (Control Unit) / SI Mtn Tipo eje CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta el tipo de eje (eje lineal o eje giratorio/cabezal).

Valor:
0: Eje lineal
1: Eje girat./cabezal

Nota: En el software de puesta en marcha y después de cambiar el tipo de eje, las unidades que dependen del tipo de eje no se actualizan hasta después de una carga de proyecto.
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9503 SI Motion SCA (SN) Habilitación (Control Unit) / SI Mtn SCA Habil

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajuste para habilitar la función "Leva segura" (SCA).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilitación SCA1 (SN1)	Habilitar	Bloquear	-
01	Habilitación SCA2 (SN2)	Habilitar	Bloquear	-
02	Habilitación SCA3 (SN3)	Habilitar	Bloquear	-
03	Habilitación SCA4 (SN4)	Habilitar	Bloquear	-
04	Habilitación SCA5 (SN5)	Habilitar	Bloquear	-
05	Habilitación SCA6 (SN6)	Habilitar	Bloquear	-
06	Habilitación SCA7 (SN7)	Habilitar	Bloquear	-
07	Habilitación SCA8 (SN8)	Habilitar	Bloquear	-
08	Habilitación SCA9 (SN9)	Habilitar	Bloquear	-
09	Habilitación SCA10 (SN10)	Habilitar	Bloquear	-
10	Habilitación SCA11 (SN11)	Habilitar	Bloquear	-
11	Habilitación SCA12 (SN12)	Habilitar	Bloquear	-
12	Habilitación SCA13 (SN13)	Habilitar	Bloquear	-
13	Habilitación SCA14 (SN14)	Habilitar	Bloquear	-
14	Habilitación SCA15 (SN15)	Habilitar	Bloquear	-
15	Habilitación SCA16 (SN16)	Habilitar	Bloquear	-
16	Habilitación SCA17 (SN17)	Habilitar	Bloquear	-
17	Habilitación SCA18 (SN18)	Habilitar	Bloquear	-
18	Habilitación SCA19 (SN19)	Habilitar	Bloquear	-
19	Habilitación SCA20 (SN20)	Habilitar	Bloquear	-
20	Habilitación SCA21 (SN21)	Habilitar	Bloquear	-
21	Habilitación SCA22 (SN22)	Habilitar	Bloquear	-
22	Habilitación SCA23 (SN23)	Habilitar	Bloquear	-
23	Habilitación SCA24 (SN24)	Habilitar	Bloquear	-
24	Habilitación SCA25 (SN25)	Habilitar	Bloquear	-
25	Habilitación SCA26 (SN26)	Habilitar	Bloquear	-
26	Habilitación SCA27 (SN27)	Habilitar	Bloquear	-
27	Habilitación SCA28 (SN28)	Habilitar	Bloquear	-
28	Habilitación SCA29 (SN29)	Habilitar	Bloquear	-
29	Habilitación SCA30 (SN30)	Habilitar	Bloquear	-

Dependencia: Ver también: p9501
Ver también: F01686

Nota: La función "Leva segura" (SCA) puede habilitarse con p9501 ó p9503.
SCA: Safe Cam (Leva segura) / SN: Safe software cam (Leva software segura)

p9505 SI Motion SCA (SN) Valor módulo (Control Unit) / SI Mtn SCA Módulo

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0 [°]	737280 [°]	0 [°]

Descripción: Ajuste, en grados, del rango de módulo del valor real de posición seguro para la función "leva segura " (SCA) en ejes giratorios.

Dependencia: Ver también: p9536, p9537

Nota: SCA: Safe Cam (Leva segura) / SN: Safe software cam (Leva software segura)

p9506 SI Motion Especificación de funciones (Control Unit) / SI Mtn Esp_func CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	0

Descripción: Ajusta la especificación de funciones para las vigilancias de movimiento seguras.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Safety con encóder
1: Safety sin encóder
3: Safety sin encóder con vigil aceleración/tiempo de retardo

Dependencia: Ver también: C01711

p9507 SI Motion Configuración de funciones (Control Unit) / SI Mtn config CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración de funciones para las vigilancias de movimiento seguras.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Acuse de avisos ampliado	Sí	No	-
01	Limitación de velocidad de consigna en PARADA F	No	Sí	-
02	Tipo de motor sin sensores Captación valor real	Motor síncrono	Motor asíncrono	-

Dependencia: Ver también: C01711

Nota: Rel. a bit 00:

Si la función está activada, se puede realizar mediante selección/deselección de STO una confirmación segura (Internal Event Acknowledge).

Rel. a bit 01:

Si la función está activada, la limitación de velocidad de consigna efectiva (CO: r9733) en PARADA F activa se ajusta a cero.

Rel. a bit 02:

Este bit determina el tipo de motor que evalúan las funciones de seguridad sin encóder.

Con bit = 0, la función Motion Monitoring sin encóder calcula la velocidad real para un motor asíncrono.

Con bit = 1, se calcula una velocidad real para un motor síncrono. El valor depende del ajuste de p0300.

Si no se define ningún motor (p0300 = 0), debe ajustarse bit = 0.

p9509 SI Motion Comportamiento durante supres. impulsos (Control Unit) / SI Mtn Comp SI CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 1111 1111 bin

Descripción: Ajusta el comportamiento de las funciones Safety y sus respuestas durante la supresión de impulsos en el modo sin encóder.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	SSM durante supresión de impulsos y sin encóder	Queda inactivo	Sigue activo	-
08	SDI durante supresión de impulsos y sin encóder	Queda inactivo	Sigue activo	-

Dependencia: Ver también: C01711

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

Rel. a bit 00:

Con bit = 1 y función Safety SSM activada es válido:

- Durante la supresión de impulsos se desconecta la vigilancia y la señal de respuesta muestra la señal 0.

Con bit = 0 y función Safety SSM activada es válido:

- Durante la supresión de impulsos sigue funcionando la vigilancia. La última señal de respuesta mostrada antes de la supresión de impulsos se conserva y se adopta el estado STO.

Rel. a bit 08:

Con bit = 1 y función Safety SDI activada es válido:

- Durante la supresión de impulsos se desconecta la vigilancia y la señal de estado muestra inactivo.

Con bit = 0 y función Safety SDI activada es válido:

- Durante la supresión de impulsos sigue funcionando la vigilancia. La señal de estado muestra activo y se adopta el estado STO.

p9510 SI Motion Maestro PROFIBUS isócrono / SI Mtn Maestro isó

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	1	0

Descripción: Ajuste para la comunicación isócrona entre controlador PROFIdrive y Control Unit.

El parámetro sólo es relevante si están habilitadas las funciones de vigilancia de movimiento seguras integradas en el accionamiento (p9601.2 = 1).

Si un controlador PROFIdrive intercambia datos de proceso de forma isócrona con la Control Unit, debe ajustarse p9510 = 1. Esto también se aplica cuando el accionamiento por su parte no intercambia datos de proceso de forma isócrona.

Ejemplos de comunicación isócrona:

- Mando isócrono para el guiado de movimiento (por ejemplo, SIMOTION).
- Maestro PROFIsafe isócrono (por ejemplo, SIMATIC S7-400F).

Valor:
0: Comunicación no isócrona
1: Comunicación isócrona

Dependencia: Ver también: C01711, A01796

Atención: El parámetro carece de efecto a partir de la versión de firmware 2.6.

p9511 SI Motion Ciclo captación de valor real (Control Unit) / Cic real CU SI Mtn

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.0000 [ms]	25.0000 [ms]	0.0000 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de ciclo de la captación de valor real para las vigilancias de movimiento seguras.

Criterios de ajuste si las funciones de vigilancia de movimiento se ejecutan con un encóder:

- Un tiempo de ciclo mayor disminuye la máxima velocidad admisible, pero proporciona una menor carga de la Control Unit para la captación segura de valor real.
- La máxima velocidad admisible cuyo rebase puede dar lugar a la aparición de fallos en la captación segura de valor real se visualiza en r9730.
- El ajuste 0 ms se utiliza como tiempo de ciclo para la captación de valor real del ciclo de PROFIBUS isócrono; en funcionamiento no isócrono se utiliza 1 ms.

Criterios de ajuste si las funciones de vigilancia de movimiento se ejecutan sin encóder:

- El ciclo de captación de valor real debe ajustarse igual que el ciclo del regulador de intensidad (p0115).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p0115
Ver también: F01652

Nota: Este parámetro sólo está activo en las funciones de vigilancia de movimiento residentes en accionamientos (p9601.2 = 1).
El ciclo de vigilancia de p9500 debe ser un múltiplo entero de este parámetro.
En las funciones de vigilancia de movimiento con encóder, el tiempo de ciclo de la captación de valor real debe ser un múltiplo entero del ciclo del regulador de intensidad y debe ser al menos 4 veces más mayor que éste. Se recomienda un factor de al menos 8.
El tiempo de ciclo de la captación de valor real no debería tener ajustado un valor superior a 8 ms.
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9515 SI Motion Valor pos. aprox. encóder Config. (Control Unit) / SI Mtn s config CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración del encóder para el valor de posición aproximada redundante.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Contador incremental	Sí	No	-
01	Encóder CRC Bit menos significativo primero	Sí	No	-
02	Valor posición aprox. redundante Bit más sign. alineado a izq.	Sí	No	-
16	Encóder DRIVE-CLiQ	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r0474, p9315

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0), es aplicable:
- Al arrancar, p9515 se ajusta automáticamente al mismo valor que p0474.
Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0), es aplicable:
- Se comprueba si p9515 coincide con p0474.

p9516 SI Motion Configuración encóder Funciones seguras (Control Unit) / SI Mtn Conf_enc CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Ajusta la configuración para el encóder de motor y valor real de posición.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Encóder motor giratorio/lineal	Lineal	Giratorio	-
01	Pos. real Inversión de signo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: p0404, p0410
Ver también: F01671

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0), es aplicable:
- Al arrancar, p9516.0 se ajusta automáticamente al mismo valor que p0404.0.
- Al arrancar, p9516.1 se ajusta automáticamente al mismo valor que p0410.1.

Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0), es aplicable:
- Se comprueba si p9516.1 coincide con p0410.1.

p9517 SI Motion Regla de medida División (Control Unit) / SI Mtn Divis CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [nm]	250000000.00 [nm]	10000.00 [nm]

Descripción: Ajusta la división o paso en encóders en motor lineales.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: p0407, p9516
Ver también: F01671

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0) se aplica: p9517 se ajusta automáticamente igual que p0407 durante el arranque.
Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0): se comprueba si p9517 coincide con p0407.

p9518 SI Motion Impulsos por vuelta encóder (Control Unit) / SI Mtn Imp/vuel CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16777215	2048

Descripción: Ajusta el número de impulsos por vuelta en un encóder de motor.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: p0408, p9516
Ver también: F01671

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0): p9518 se ajusta automáticamente igual que p0408 durante el arranque.
Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0): se comprueba si p9518 coincide con p0408.

p9519 SI Motion Resolución fina G1_XIST1 (Control Unit) / SI Mtn G1_XIST1 CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
2	18	11

Descripción: Ajusta la resolución fina para G1_XIST1 en bits.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: p0418
Ver también: F01671

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0): p9519 se ajusta automáticamente igual que p0418 durante el arranque.
Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0): se comprueba si p9519 coincide con p0418.
G1_XIST1: Posición real 1 del encóder 1 (PROFIdrive)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9520 SI Motion Paso de husillo (Control Unit) / SI Mtn Paso_hus CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.1000 [mm]	8388.0000 [mm]	10.0000 [mm]

Descripción: Ajusta la relación de transmisión entre encóder y carga en mm/vuelta en un eje lineal con encóder giratorio.

Atención: El cuarto decimal puede redondearse en función del tamaño del número introducido (a partir de 3 dígitos antes de la coma).

p9521[0...7] SI Motion Reductor enc.(motor)/carga Denominador (Control Unit) / SI Mtn Red Den CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	2147000000	1

Descripción: Ajusta el denominador de la relación de reducción entre encóder (o motor con funciones de vigilancia sin encóder) y carga.

Índice:
[0] = Reductor 1
[1] = Reductor 2
[2] = Reductor 3
[3] = Reductor 4
[4] = Reductor 5
[5] = Reductor 6
[6] = Reductor 7
[7] = Reductor 8

Dependencia: Ver también: p9522

Atención: No es posible conmutar los escalones de reducción. Siempre está activo el reductor 1 (índice 0).

p9522[0...7] SI Motion Reductor encóder(motor)/carga Numerador (Control Unit) / SI Mtn Red Num CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	1	2147000000	1

Descripción: Ajusta el numerador de la relación de reducción entre encóder (o motor con funciones de vigilancia sin encóder) y carga.

Índice:
[0] = Reductor 1
[1] = Reductor 2
[2] = Reductor 3
[3] = Reductor 4
[4] = Reductor 5
[5] = Reductor 6
[6] = Reductor 7
[7] = Reductor 8

Dependencia: Ver también: p9521

Atención: No es posible conmutar los escalones de reducción. Siempre está activo el reductor 1 (índice 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: En funciones de vigilancia sin encóder se debe multiplicar el número de pares de polos por el numerador de la relación de reducción.
Ejemplo:
Relación de reducción 1:4, número de pares de polos (r0313) = 2
--> p9521 = 1, p9522 = 8 (4 x 2)

p9523 SI Motion Valor pos. aprox. redund. Bits válidos (Control Unit) / Bits válidos CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	9

Descripción: Ajusta el número de bits válidos del valor de posición aproximado redundante.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: r0470, p9323

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0), es aplicable:
- Al arrancar, p9523 se ajusta automáticamente al mismo valor que r0470.
Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0), es aplicable:
- Se comprueba si p9523 coincide con r0470.

p9524 SI Motion Valor pos. aprox. redund. Resolución fina Bits (CU) / SI Mtn Fina Bit CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-16	16	-2

Descripción: Ajusta el número de bits para la resolución fina del valor de posición aproximado redundante.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: r0471, p9324

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0), es aplicable:
- Al arrancar, p9524 se ajusta automáticamente al mismo valor que r0471.
Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0), es aplicable:
- Se comprueba si p9524 coincide con r0471.

p9525 SI Motion Valor pos. aprox. redund. Bits relevantes (CU) / Bits relevantes CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	16	16

Descripción: Ajusta la cantidad de bits relevantes para el valor de posición aproximada redundante.
En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: p0414, r0472, p9325

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0), es aplicable:
- Al arrancar, p9525 se ajusta automáticamente al mismo valor que r0472.
Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0), es aplicable:
- Se comprueba si p9525 coincide con r0472.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9526 SI Motion Asignación encóder segundo canal / SI Mtn Enc canal 2

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	3	1

Descripción: Ajusta el número del encóder que usa el segundo canal (control, Motor Module) para la vigilancia segura de movimientos.

Dependencia: Para vigilancias seguras de movimientos deberá activarse en el juego de datos de encóder correspondiente (p0430.19 = 1) la medición redundante de posición real de Safety.

Ver también: p0187, p0188, p0189, p0430

Nota: Con p9526 = 1 el encóder de regulación de velocidad se utiliza para el segundo canal de las funciones de vigilancia de movimientos (sistema monoencóder).

Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9529 SI Motion Posición aprox. Gx_XIST1 Bit más sig. seguro (CU) / Gx_XIST1 MSB CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	31	14

Descripción: Ajusta el número de bits para el bit más significativo (MSB) seguro de la posición aproximada Gx_XIST1.

En este parámetro se tiene que parametrizar el encóder que se utiliza para las vigilancias seguras de movimientos en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: p0415, r0475, p9329

Nota: Si las funciones de seguridad no están habilitadas (p9501 = 0), es aplicable:

- Al arrancar, p9529 se ajusta automáticamente al mismo valor que r0475.

Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 > 0), es aplicable:

- Se comprueba si p9529 coincide con r0475.

MSB: Most Significant Bit (bit más significativo)

p9530 SI Motion Tolerancia de parada (Control Unit) / SI Mtn tol_parada

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [mm]	100.000 [mm]	1.000 [mm]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Parada de servicio segura" (SOS).

Dependencia: Ver también: C01707

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9530 SI Motion Tolerancia de parada (Control Unit) / SI Mtn tol_parada

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.000 [°]	100.000 [°]	1.000 [°]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Parada de servicio segura" (SOS).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: C01707
Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9531[0...3] SI Motion SLS (SG) Valores límite (Control Unit) / SI Mtn SLS Lím CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 1000000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 2000.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta los límites para la función "Limitación segura de velocidad" (SLS).
Índice: [0] = Límite SLS1
[1] = Límite SLS2
[2] = Límite SLS3
[3] = Límite SLS4
Dependencia: Ver también: p9532, p9561, p9563
Ver también: C01714
Nota: SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)

p9531[0...3] SI Motion SLS (SG) Valores límite (Control Unit) / SI Mtn SLS Lím CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 1000000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 2000.00 [1/min]

Descripción: Ajusta los límites para la función "Limitación segura de velocidad" (SLS).
Índice: [0] = Límite SLS1
[1] = Límite SLS2
[2] = Límite SLS3
[3] = Límite SLS4
Dependencia: Ver también: p9532, p9561, p9563
Ver también: C01714
Nota: SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)

p9532[0...15] SI Motion SLS (SG) Factor corrección (Control Unit) / SI Mtn SLS Corr CU

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.000 [%]	**Máx.** 100.000 [%]	**Ajuste de fábrica** 100.000 [%]

Descripción: Ajusta el factor de corrección para los límites SLS2 y SLS4 de la función "Limitación segura de velocidad" (SLS).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice: [0] = SLS (SG) Factor corrección 0
[1] = SLS (SG) Factor corrección 1
[2] = SLS (SG) Factor corrección 2
[3] = SLS (SG) Factor corrección 3
[4] = SLS (SG) Factor corrección 4
[5] = SLS (SG) Factor corrección 5
[6] = SLS (SG) Factor corrección 6
[7] = SLS (SG) Factor corrección 7
[8] = SLS (SG) Factor corrección 8
[9] = SLS (SG) Factor corrección 9
[10] = SLS (SG) Factor corrección 10
[11] = SLS (SG) Factor corrección 11
[12] = SLS (SG) Factor corrección 12
[13] = SLS (SG) Factor corrección 13
[14] = SLS (SG) Factor corrección 14
[15] = SLS (SG) Factor corrección 15

Dependencia: Ver también: p9501, p9531

Nota: El factor de corrección actual para SLS2 y SLS4 se selecciona vía entradas de seguridad (SGE).
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)

p9533 SI Motion SLS Limitación de consigna de velocidad (Control Unit) / SI Mtn SLS cons_gr

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.000 [%]	100.000 [%]	80.000 [%]

Descripción: Factor de valoración para determinar el límite de consigna a partir del límite de velocidad real seleccionado.
El límite SLS activo se valora con este factor y se pone a disposición como límite de consigna en r9733.

Dependencia: Este parámetro debe parametrizarse solamente con las funciones de vigilancia de movimientos integradas en el accionamiento (p9601.2 =1).
r9733[0] = p9531[x] x p9533 (convertido del lado de carga al lado del motor)
r9733[1] = - p9531[x] x p9533 (convertido del lado de carga al lado del motor)
[x] = nivel SLS seleccionado
Factor de conversión del lado del motor al lado de carga:
- Tipo de motor = giratorio y tipo de eje = lineal: p9522 / (p9521 x p9520)
- De lo contrario: p9522/p9521
Ver también: p9501, p9531, p9601

Nota: La selección del límite de velocidad real se realiza a través de entradas de seguridad (SGE).
En el caso de la selección SOS o una PARADA A ... D se predetermina el valor de consigna 0 en r9733.
SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)

p9534[0...1] SI Motion SLP (SE) Valores límite superiores (Control Unit) / SI Mtn SLP Lím s

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-2147000.000 [mm]	2147000.000 [mm]	100000.000 [mm]

Descripción: Ajusta los límites superiores para la función "Limitación segura de posición" (SLP).

Índice: [0] = Valor límite SLP1 (SE1)
[1] = Valor límite SLP2 (SE2)

Dependencia: Ver también: p9501, p9535, p9562

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Para el ajuste de estos límites es aplicable: p9534 > p9535
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)

p9534[0...1] SI Motion SLP (SE) Valores límite superiores (Control Unit) / SI Mtn SLP Lím s

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -2147000.000 [°]	**Máx.** 2147000.000 [°]	**Ajuste de fábrica** 100000.000 [°]

Descripción: Ajusta los límites superiores para la función "Limitación segura de posición" (SLP).
Índice: [0] = Valor límite SLP1 (SE1)
[1] = Valor límite SLP2 (SE2)
Dependencia: Ver también: p9501, p9535, p9562
Nota: Para el ajuste de estos límites es aplicable: p9534 > p9535
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)

p9535[0...1] SI Motion SLP (SE) Valores límite inferiores (Control Unit) / SI Mtn SLP Lím i

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -2147000.000 [mm]	**Máx.** 2147000.000 [mm]	**Ajuste de fábrica** -100000.000 [mm]

Descripción: Ajusta los límites inferiores para la función "Limitación segura de posición" (SLP).
Índice: [0] = Valor límite SLP1 (SE1)
[1] = Valor límite SLP2 (SE2)
Dependencia: Ver también: p9501, p9534, p9562
Nota: Para el ajuste de estos límites es aplicable: p9534 > p9535
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)

p9535[0...1] SI Motion SLP (SE) Valores límite inferiores (Control Unit) / SI Mtn SLP Lím i

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -2147000.000 [°]	**Máx.** 2147000.000 [°]	**Ajuste de fábrica** -100000.000 [°]

Descripción: Ajusta los límites inferiores para la función "Limitación segura de posición" (SLP).
Índice: [0] = Valor límite SLP1 (SE1)
[1] = Valor límite SLP2 (SE2)
Dependencia: Ver también: p9501, p9534, p9562
Nota: Para el ajuste de estos límites es aplicable: p9534 > p9535
Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Posición leva positiva (Control Unit) / SI Mtn SCA+

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-2147000.000 [mm]	2147000.000 [mm]	10.000 [mm]

Descripción: Ajusta la posición de la leva positiva para la función "Leva segura" (SCA).

Índice:
[0] = Posición leva SCA1 (SN1)
[1] = Posición leva SCA2 (SN2)
[2] = Posición leva SCA3 (SN3)
[3] = Posición leva SCA4 (SN4)
[4] = Posición leva SCA5 (SN5)
[5] = Posición leva SCA6 (SN6)
[6] = Posición leva SCA7 (SN7)
[7] = Posición leva SCA8 (SN8)
[8] = Posición leva SCA9 (SN9)
[9] = Posición leva SCA10 (SN10)
[10] = Posición leva SCA11 (SN11)
[11] = Posición leva SCA12 (SN12)
[12] = Posición leva SCA13 (SN13)
[13] = Posición leva SCA14 (SN14)
[14] = Posición leva SCA15 (SN15)
[15] = Posición leva SCA16 (SN16)
[16] = Posición leva SCA17 (SN17)
[17] = Posición leva SCA18 (SN18)
[18] = Posición leva SCA19 (SN19)
[19] = Posición leva SCA20 (SN20)
[20] = Posición leva SCA21 (SN21)
[21] = Posición leva SCA22 (SN22)
[22] = Posición leva SCA23 (SN23)
[23] = Posición leva SCA24 (SN24)
[24] = Posición leva SCA25 (SN25)
[25] = Posición leva SCA26 (SN26)
[26] = Posición leva SCA27 (SN27)
[27] = Posición leva SCA28 (SN28)
[28] = Posición leva SCA29 (SN29)
[29] = Posición leva SCA30 (SN30)

Dependencia: Ver también: p9501, p9503, p9537

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SCA: Safe Cam (Leva segura) / SN: Safe software cam (Leva software segura)

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Posición leva positiva (Control Unit) / SI Mtn SCA+

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-2147000.000 [°]	2147000.000 [°]	10.000 [°]

Descripción: Ajusta la posición de la leva positiva para la función "Leva segura" (SCA).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Posición leva SCA1 (SN1)
[1] = Posición leva SCA2 (SN2)
[2] = Posición leva SCA3 (SN3)
[3] = Posición leva SCA4 (SN4)
[4] = Posición leva SCA5 (SN5)
[5] = Posición leva SCA6 (SN6)
[6] = Posición leva SCA7 (SN7)
[7] = Posición leva SCA8 (SN8)
[8] = Posición leva SCA9 (SN9)
[9] = Posición leva SCA10 (SN10)
[10] = Posición leva SCA11 (SN11)
[11] = Posición leva SCA12 (SN12)
[12] = Posición leva SCA13 (SN13)
[13] = Posición leva SCA14 (SN14)
[14] = Posición leva SCA15 (SN15)
[15] = Posición leva SCA16 (SN16)
[16] = Posición leva SCA17 (SN17)
[17] = Posición leva SCA18 (SN18)
[18] = Posición leva SCA19 (SN19)
[19] = Posición leva SCA20 (SN20)
[20] = Posición leva SCA21 (SN21)
[21] = Posición leva SCA22 (SN22)
[22] = Posición leva SCA23 (SN23)
[23] = Posición leva SCA24 (SN24)
[24] = Posición leva SCA25 (SN25)
[25] = Posición leva SCA26 (SN26)
[26] = Posición leva SCA27 (SN27)
[27] = Posición leva SCA28 (SN28)
[28] = Posición leva SCA29 (SN29)
[29] = Posición leva SCA30 (SN30)

Dependencia: Ver también: p9501, p9503, p9537

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SCA: Safe Cam (Leva segura) / SN: Safe software cam (Leva software segura)

p9537[0...29] SI Motion SCA (SN) Posición leva negativa (Control Unit) / SI Mtn SCA-

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -2147000.000 [mm]	**Máx.** 2147000.000 [mm]	**Ajuste de fábrica** -10.000 [mm]

Descripción: Ajusta la posición de la leva negativa para la función "Leva segura" (SCA).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Posición leva SCA1 (SN1)
[1] = Posición leva SCA2 (SN2)
[2] = Posición leva SCA3 (SN3)
[3] = Posición leva SCA4 (SN4)
[4] = Posición leva SCA5 (SN5)
[5] = Posición leva SCA6 (SN6)
[6] = Posición leva SCA7 (SN7)
[7] = Posición leva SCA8 (SN8)
[8] = Posición leva SCA9 (SN9)
[9] = Posición leva SCA10 (SN10)
[10] = Posición leva SCA11 (SN11)
[11] = Posición leva SCA12 (SN12)
[12] = Posición leva SCA13 (SN13)
[13] = Posición leva SCA14 (SN14)
[14] = Posición leva SCA15 (SN15)
[15] = Posición leva SCA16 (SN16)
[16] = Posición leva SCA17 (SN17)
[17] = Posición leva SCA18 (SN18)
[18] = Posición leva SCA19 (SN19)
[19] = Posición leva SCA20 (SN20)
[20] = Posición leva SCA21 (SN21)
[21] = Posición leva SCA22 (SN22)
[22] = Posición leva SCA23 (SN23)
[23] = Posición leva SCA24 (SN24)
[24] = Posición leva SCA25 (SN25)
[25] = Posición leva SCA26 (SN26)
[26] = Posición leva SCA27 (SN27)
[27] = Posición leva SCA28 (SN28)
[28] = Posición leva SCA29 (SN29)
[29] = Posición leva SCA30 (SN30)

Dependencia: Ver también: p9501, p9503, p9536

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SCA: Safe Cam (Leva segura) / SN: Safe software cam (Leva software segura)

p9537[0...29] SI Motion SCA (SN) Posición leva negativa (Control Unit) / SI Mtn SCA-

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -2147000.000 [°]	**Máx.** 2147000.000 [°]	**Ajuste de fábrica** -10.000 [°]

Descripción: Ajusta la posición de la leva negativa para la función "Leva segura" (SCA).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Posición leva SCA1 (SN1)
[1] = Posición leva SCA2 (SN2)
[2] = Posición leva SCA3 (SN3)
[3] = Posición leva SCA4 (SN4)
[4] = Posición leva SCA5 (SN5)
[5] = Posición leva SCA6 (SN6)
[6] = Posición leva SCA7 (SN7)
[7] = Posición leva SCA8 (SN8)
[8] = Posición leva SCA9 (SN9)
[9] = Posición leva SCA10 (SN10)
[10] = Posición leva SCA11 (SN11)
[11] = Posición leva SCA12 (SN12)
[12] = Posición leva SCA13 (SN13)
[13] = Posición leva SCA14 (SN14)
[14] = Posición leva SCA15 (SN15)
[15] = Posición leva SCA16 (SN16)
[16] = Posición leva SCA17 (SN17)
[17] = Posición leva SCA18 (SN18)
[18] = Posición leva SCA19 (SN19)
[19] = Posición leva SCA20 (SN20)
[20] = Posición leva SCA21 (SN21)
[21] = Posición leva SCA22 (SN22)
[22] = Posición leva SCA23 (SN23)
[23] = Posición leva SCA24 (SN24)
[24] = Posición leva SCA25 (SN25)
[25] = Posición leva SCA26 (SN26)
[26] = Posición leva SCA27 (SN27)
[27] = Posición leva SCA28 (SN28)
[28] = Posición leva SCA29 (SN29)
[29] = Posición leva SCA30 (SN30)

Dependencia: Ver también: p9501, p9503, p9536

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SCA: Safe Cam (Leva segura) / SN: Safe software cam (Leva software segura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9538[0...29] SI Motion SCA (SN) Asignación de pistas de levas (Control Unit) / SI Mtn SCA Asig

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
100	414	[0] 100
		[1] 101
		[2] 102
		[3] 103
		[4] 104
		[5] 105
		[6] 106
		[7] 107
		[8] 108
		[9] 109
		[10] 110
		[11] 111
		[12] 112
		[13] 113
		[14] 114
		[15] 200
		[16] 201
		[17] 202
		[18] 203
		[19] 204
		[20] 205
		[21] 206
		[22] 207
		[23] 208
		[24] 209
		[25] 210
		[26] 211
		[27] 212
		[28] 213
		[29] 214

Descripción:

Asignación de las diferentes levas a las 4 pistas de levas máximas y definición del valor numérico para el "área de levas" SGA.

p9538[0...29] = CBA dec

C = Asignación de la leva a la pista de leva.

Los valores válidos son 1, 2, 3, 4.

BA = Valor numérico para el "área de levas" SGA.

Si la posición está en el área de esta leva, el valor BA se comunica a la lógica segura mediante el "área de levas" SGA de la pista de leva ajustada mediante C.

Los valores válidos son 0 ... 14. Se puede utilizar cada valor numérico sólo una vez por pista de leva.

Ejemplos:

p9538[0] = 207

La leva 1 (índice 0) se asigna a la pista de leva 2. Si la posición está en el área de esta leva, entonces en el "área de levas" SGA de la segunda pista de leva se registra el valor 7.

p9538[5] = 100

La leva 6 (índice 5) se asigna a la pista de leva 1. Si la posición está en el área de esta leva, entonces en el "área de levas" SGA de la primera pista de leva se registra el valor 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:
[0] = Asignación de pistas SCA1
[1] = Asignación de pistas SCA2
[2] = Asignación de pistas SCA3
[3] = Asignación de pistas SCA4
[4] = Asignación de pistas SCA5
[5] = Asignación de pistas SCA6
[6] = Asignación de pistas SCA7
[7] = Asignación de pistas SCA8
[8] = Asignación de pistas SCA9
[9] = Asignación de pistas SCA10
[10] = Asignación de pistas SCA11
[11] = Asignación de pistas SCA12
[12] = Asignación de pistas SCA13
[13] = Asignación de pistas SCA14
[14] = Asignación de pistas SCA15
[15] = Asignación de pistas SCA16
[16] = Asignación de pistas SCA17
[17] = Asignación de pistas SCA18
[18] = Asignación de pistas SCA19
[19] = Asignación de pistas SCA20
[20] = Asignación de pistas SCA21
[21] = Asignación de pistas SCA22
[22] = Asignación de pistas SCA23
[23] = Asignación de pistas SCA24
[24] = Asignación de pistas SCA25
[25] = Asignación de pistas SCA26
[26] = Asignación de pistas SCA27
[27] = Asignación de pistas SCA28
[28] = Asignación de pistas SCA29
[29] = Asignación de pistas SCA30

Dependencia: Ver también: p9501, p9503
Ver también: F01681

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.
SCA: Safe Cam (Leva segura)/SN: Safe software cams (Levas software seguras)

p9540 SI Motion SCA (SN) Tolerancia (Control Unit) / SI Mtn SCA Tol CU

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0010 [mm]	**Máx.** 10.0000 [mm]	**Ajuste de fábrica** 0.1000 [mm]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Leva segura" (SCA).
Dentro de dicha banda de tolerancia ambos canales de vigilancia pueden señalizar diferentes estados de señal para una misma leva segura.

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9540 SI Motion SCA (SN) Tolerancia (Control Unit) / SI Mtn SCA Tol CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0010 [°]	**Máx.** 10.0000 [°]	**Ajuste de fábrica** 0.1000 [°]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Leva segura" (SCA).
Dentro de dicha banda de tolerancia ambos canales de vigilancia pueden señalizar diferentes estados de señal para una misma leva segura.

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9542 SI Motion Comp. valor real Tolerancia (cruzada) (Control Unit) / SI MtnVreal Tol CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0010 [mm]	**Máx.** 360.0000 [mm]	**Ajuste de fábrica** 0.1000 [mm]

Descripción: Ajusta la tolerancia en la comparación cruzada de la posición real entre ambos canales de vigilancia.
Para las funciones de vigilancia de movimiento sin encóder se debe ajustar una tolerancia mayor (12 grados giratorio y 1mm lineal).

Dependencia: Ver también: C01711

p9542 SI Motion Comp. valor real Tolerancia (cruzada) (Control Unit) / SI MtnVreal Tol CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0010 [°]	**Máx.** 360.0000 [°]	**Ajuste de fábrica** 0.1000 [°]

Descripción: Ajusta la tolerancia en la comparación cruzada de la posición real entre ambos canales de vigilancia.
Para las funciones de vigilancia de movimiento sin encóder se debe ajustar una tolerancia mayor (12 grados giratorio y 1mm lineal).

Dependencia: Ver también: C01711

p9544 SI Motion Comparación valor real Tolerancia (referenciar) (CU) / SI Mtn Ref Tol

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0000 [mm]	**Máx.** 36.0000 [mm]	**Ajuste de fábrica** 0.0100 [mm]

Descripción: Ajusta la tolerancia para comprobar los valores reales tras el referenciado (encóder incremental) o tras la conexión (encóder absoluto).

Dependencia: Ver también: C01711

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9544 SI Motion Comparación valor real Tolerancia (referenciar) (CU) / SI Mtn Ref Tol

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0000 [°]	**Máx.** 36.0000 [°]	**Ajuste de fábrica** 0.0100 [°]

Descripción: Ajusta la tolerancia para comprobar los valores reales tras el referenciado (encóder incremental) o tras la conexión (encóder absoluto).

Dependencia: Ver también: C01711

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9545 SI Motion SSM (SGA n < nx) Tiempo de filtro (Control Unit) / SI Mtn SSM Filt CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).

Nota: El tiempo de filtro sólo es efectivo si la función está habilitada (p9501.16 = 1).
El parámetro se incluye en la comparación cruzada de datos de ambos canales de vigilancia.
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

p9546 SI Motion SSM (SGA n < nx) Límite de velocidad lineal (CU) / SI Mtn SSM límV CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [mm/min]	1000000.00 [mm/min]	20.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).
Cuando la velocidad baja de este valor se activa la señal "SSM Respuesta activa" (SGA n < n_x).
Con p9568 = 0 se aplica el valor de p9546 también para la función "SAM".

Precaución: Con p9506 = 3 se aplica:
Tras rebasar por defecto el umbral ajustado se desactiva la función "SAM".

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (Salida digital de seguridad)/SGA: Safety related output (Salida de seguridad)
SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)/SGA n < nx: Safety related output n < nx (Salida de seguridad n < nx)

p9546 SI Motion SSM (SGA n < nx) Límite de velocidad lineal (CU) / SI Mtn SSM límV CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0.00 [1/min]	1000000.00 [1/min]	20.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).
Cuando la velocidad baja de este valor se activa la señal "SSM Respuesta activa" (SGA n < n_x).
Con p9568 = 0 se aplica el valor de p9546 también para la función "SAM".

Precaución: Con p9506 = 3 se aplica:
Tras rebasar por defecto el umbral ajustado se desactiva la función "SAM".

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (Salida digital de seguridad)/SGA: Safety related output (Salida de seguridad)
SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)/SGA n < nx: Safety related output n < nx (Salida de seguridad n < nx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9547 SI Motion SSM (SGA n < nx) Histéresis de velocidad (CU) / SI Mtn SSM Hist CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0010 [mm/min]	**Máx.** 500.0000 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 10.0000 [mm/min]

Descripción: Ajusta la histéresis de velocidad para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).

Dependencia: Ver también: C01711

Nota: La histéresis de velocidad sólo es efectiva si la función está habilitada (p9501.16 = 1).
El parámetro se incluye en la comparación cruzada de datos de ambos canales de vigilancia.
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

p9547 SI Motion SSM (SGA n < nx) Histéresis de velocidad (CU) / SI Mtn SSM Hist CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2860
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.0010 [1/min]	**Máx.** 500.0000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 10.0000 [1/min]

Descripción: Ajusta la histéresis de velocidad para la respuesta SSM para detectar la velocidad cero (n < nx).

Dependencia: Ver también: C01711

Nota: La histéresis de velocidad sólo es efectiva si la función está habilitada (p9501.16 = 1).
El parámetro se incluye en la comparación cruzada de datos de ambos canales de vigilancia.
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

p9548 SI Motion SAM Velocidad real Tolerancia (Control Unit) / SI Mtn SAM Tol CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 120000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 300.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta la tolerancia de velocidad para la función "SAM".

Dependencia: Ver también: C01706

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)

p9548 SI Motion SAM Velocidad real Tolerancia (Control Unit) / SI Mtn SAM Tol CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 120000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 300.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la tolerancia de velocidad para la función "SAM".

Dependencia: Ver también: C01706

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9549 SI Motion Desliz. Tolerancia de velocidad (Control Unit) / SI Mtn Desliz Tol

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 6000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 6.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta la tolerancia de velocidad que se usa en un sistema con 2 encóders para la comparación cruzada entre ambos canales de vigilancia.

Dependencia: Ver también: p9501, p9542

Nota: Si no está habilitada la "sincronización de valor real" (p9501.3 = 0), entonces el valor parametrizado en p9542 se usa en la comparación cruzada de datos.

p9549 SI Motion Desliz. Tolerancia de velocidad (Control Unit) / SI Mtn Desliz Tol

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 6000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 6.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la tolerancia de velocidad que se usa en un sistema con 2 encóders para la comparación cruzada entre ambos canales de vigilancia.

Dependencia: Ver también: p9501, p9542

Nota: Si no está habilitada la "sincronización de valor real" (p9501.3 = 0), entonces el valor parametrizado en p9542 se usa en la comparación cruzada de datos.

p9550 SI Motion Conmutación SGE Tiempo de tolerancia (Control Unit) / SI Mtn SEGconmTol

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 10000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 500.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de tolerancia para conmutar las entradas de seguridad (SGE).

p9551 SI Motion Conmutación SLS(SG) retardo (Control Unit) / SI Mtn SLS t CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 600000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la conmutación SLS o para la conmutación de SLS a SOS en la función "Limitación segura de velocidad" (SLS).

Al conmutar de un escalón de velocidad limitada segura mayor a menor o a parada de servicio segura (SOS), durante este tiempo de retardo permanece activo el escalón de velocidad "antiguo".

También la activación de SLS o SOS desde el servicio no seguro se realiza con este retardo.

Nota: SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)

SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9552 SI Motion Tiempo transición PARADA C a SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t C->SOS CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 600000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA C a "Parada de servicio segura" (SOS).

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9553 SI Motion Tiempo transición PARADA D a SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t D->SOS CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 600000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA D a "Parada de servicio segura" (SOS).

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9554 SI Motion Tiempo transición PARADA E a SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t E->SOS CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 600000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA E a "Parada de servicio segura" (SOS).

Dependencia: Ver también: p9354

Nota: SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p9555 SI Motion Tiempo transición PARADA F a PARADA B (Control Unit) / SI Mtn t F->B CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 600000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA F a PARADA B.

Dependencia: Ver también: C01711

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9556 SI Motion Supresión de impulsos Retardo (Control Unit) / SI Mtn SImp ret CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2825
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 600000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la supresión de impulsos segura tras PARADA B..

En funciones de vigilancia de movimiento sin encóder con vigilancia de rampa de frenado segura (p9506 = 1) el parámetro carece de efecto.

Dependencia: Ver también: p9560

Ver también: C01701

p9557 SI Motion Supresión de impulsos Tiempo prueba (Control Unit) / SI Mtn SImp t_prba

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 10000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [ms]

Descripción: En caso de parada de prueba, Ajusta la temporización tras la que deben estar ya suprimidos los impulsos.

Dependencia: Ver también: C01798

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p9558 SI Motion Modo test recepción Límite tiempo (Control Unit) / SI Mtn Rec t CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 5000.00 [ms]	**Máx.** 100000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 40000.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo máximo para el modo de recepción (aceptación).

Si el modo de recepción (aceptación) dura más del tiempo límite ajustado se finaliza automáticamente dicho modo.

Dependencia: Ver también: C01799

p9559 SI Motion Dinamización forzada Temporizador (Control Unit) / SI Mtn Din Tempor

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [h]	**Máx.** 9000.00 [h]	**Ajuste de fábrica** 8.00 [h]

Descripción: Ajusta el intervalo de tiempo para ejecutar la dinamización y la prueba de las funciones de vigilancia de movimiento Safety integradas en el accionamiento.

Dentro del tiempo parametrizado deberá ejecutarse como mínimo una vez un test de las funciones de seguridad, incluida la deselección de la función "STO".

Con cada ejecución de este test se resetea este tiempo de vigilancia.

La fuente de señal para desencadenar la dinamización forzada se ajusta en p9705.

Dependencia: Ver también: p9705

Ver también: A01697, C01798

Nota: STO: Safe Torque Off (par desconectado con seguridad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9560 SI Motion Supr. impulsos Vel. lineal desconexión (Control Unit) / SI Mtn SI vDes CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 6000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal de desconexión para la supresión de impulsos.

Por debajo de esta velocidad lineal se supone "parada" y con PARADA B/SS1 se suprimen los impulsos (por paso a PARADA A).

En funciones de vigilancia de movimiento sin encóder el parámetro debe ser > 0 (se recomienda 10).

Dependencia: Ver también: p9556

p9560 SI Motion Supr. impulsos Velocidad de desconexión (Control Unit) / SI Mtn SI nDes CU

SERVO (Lin, Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 6000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta la velocidad de desconexión para la supresión de impulsos.

Por debajo de esta velocidad se supone "parada" y se suprimen los impulsos con PARADA B (por paso a PARADA A).

Dependencia: Ver también: p9556

p9560 SI Motion Supr. impulsos Vel. lineal desconexión (Control Unit) / SI Mtn SImp v_des

SERVO (Lin)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 6000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta la velocidad lineal de desconexión para la supresión de impulsos.

Por debajo de esta velocidad lineal se supone "parada" y con PARADA B/SS1 se suprimen los impulsos (por paso a PARADA A).

En funciones de vigilancia de movimiento sin encóder el parámetro debe ser > 0 (se recomienda 10).

Dependencia: Ver también: p9556

p9561 SI Motion SLS (SG) Reacción parada (Control Unit) / SI Mtn SLS Reacc

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 14	**Ajuste de fábrica** 5

Descripción: Ajusta la reacción de parada para la función "Limitación segura de velocidad)" (SLS).

Este ajuste es válido para todos los límites SLS.

Valores ajustados inferiores a 5 significan protección de personas; superiores a 10 protección de máquinas.

Este parámetro sólo se puede utilizar para ncSI, no para dbSI1/2. Con vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento (dbSI1/2) sólo se permite el valor 5; cualquier otro ajuste provoca el fallo F01711 o F30711 con el valor de fallo 44.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: PARADA A
1: PARADA B
2: PARADA C
3: PARADA D
4: PARADA E
5: Ajustar reacción de parada con p9563 (específico de SLS)
10: PARADA A con supresión retardada de impulsos si falla el bus
11: PARADA B con supresión retardada de impulsos si falla el bus
12: PARADA C con supresión retardada de impulsos si falla el bus
13: PARADA D con supresión retardada de impulsos si falla el bus
14: PARADA E con supresión retardada de impulsos si falla el bus

Dependencia: Ver también: p9531, p9563, p9580

Nota: SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)

p9562 SI Motion SLP (SE) Reacción parada (Control Unit) / SI Mtn SLP Reacc

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	2	4	2

Descripción: Ajusta la reacción de parada para la función "Limitación segura de posición" (SLS).

Valor:
2: PARADA C
3: PARADA D
4: PARADA E

Dependencia: Ver también: p9534, p9535

Nota: SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)

p9563[0...3] SI Motion Reacción parada específica SLS (SG) (Control Unit) / SI Mtn SLS Par CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	14	2

Descripción: Ajusta la reacción de parada específica SLS para la función "Limitación segura de velocidad)" (SLS).
Estos ajustes son válidos para los distintos límites en SLS.
En vigilancias de movimiento sin encóder (p9506/p9306 = 1) sólo está permitido el valor 0 ó 1.

Valor:
0: PARADA A
1: PARADA B
2: PARADA C
3: PARADA D
4: PARADA E
10: PARADA A con supresión retardada de impulsos si falla el bus
11: PARADA B con supresión retardada de impulsos si falla el bus
12: PARADA C con supresión retardada de impulsos si falla el bus
13: PARADA D con supresión retardada de impulsos si falla el bus
14: PARADA E con supresión retardada de impulsos si falla el bus

Índice:
[0] = Límite SLS1
[1] = Límite SLS2
[2] = Límite SLS3
[3] = Límite SLS4

Dependencia: Ver también: p9531, p9561, p9580

Nota: SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9564 SI Motion SDI Tolerancia (Control Unit) / SI Mtn SDI Tol CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001 [mm]	**Máx.** 360.000 [mm]	**Ajuste de fábrica** 12.000 [mm]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI). Este movimiento en el sentido vigilado aún se admite antes de que se dispare una alarma.

Dependencia: Ver también: p9565, p9566
Ver también: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p9564 SI Motion SDI Tolerancia (Control Unit) / SI Mtn SDI Tol CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.001 [°]	**Máx.** 360.000 [°]	**Ajuste de fábrica** 12.000 [°]

Descripción: Ajusta la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI). Este movimiento en el sentido vigilado aún se admite antes de que se dispare una alarma.

Dependencia: Ver también: p9565, p9566
Ver también: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p9565 SI Motion SDI Retardo (Control Unit) / SI Mtn SDI t CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 600000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 100.00 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI). Si se elige la función SDI, durante como máximo este tiempo aún se admite un movimiento en el sentido vigilado, por lo que dicho tiempo puede utilizarse para frenar un movimiento existente.

Dependencia: Ver también: p9564, p9566
Ver también: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p9566 SI Motion SDI Reacción de parada (Control Unit) / SI MtnSDI Parad CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0	**Máx.** 14	**Ajuste de fábrica** 1

Descripción: Ajusta la reacción de parada para la función "Sentido de movimiento seguro" (SDI).
Este ajuste es válido para ambos sentidos de movimiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: PARADA A
1: PARADA B
2: PARADA C
3: PARADA D
4: PARADA E
10: PARADA A con supresión retardada de impulsos si falla el bus
11: PARADA B con supresión retardada de impulsos si falla el bus
12: PARADA C con supresión retardada de impulsos si falla el bus
13: PARADA D con supresión retardada de impulsos si falla el bus
14: PARADA E con supresión retardada de impulsos si falla el bus

Dependencia: Ver también: p9564, p9565
Ver también: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p9568 SI Motion SAM Límite de velocidad (Control Unit) / SI Mtn SAM límV CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [mm/min]	**Máx.** 1000.00 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [mm/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la función "SAM".
Tras rebasar por defecto el límite de velocidad ajustado se desactiva SAM.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)
Con p9568 = p9368 = 0 es aplicable:
El valor de p9546/p9346 (SSM) actúa como límite de velocidad para SAM.

p9568 SI Motion SAM Límite de velocidad (Control Unit) / SI Mtn SAM límV CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [1/min]	**Máx.** 1000.00 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [1/min]

Descripción: Ajusta el límite de velocidad para la función "SAM".
Tras rebasar por defecto el límite de velocidad ajustado se desactiva SAM.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)
Con p9568 = p9368 = 0 es aplicable:
El valor de p9546/p9346 (SSM) actúa como límite de velocidad para SAM.

p9570 SI Motion Modo test recepción (Control Unit) / SI Mtn Modo recep

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 00AC hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajuste para seleccionar y deseleccionar el modo de recepción/aceptación.

Valor:
0: [00 hex] Deseleccionar Modo Test de recepción
172: [AC hex] Seleccionar Modo Test de recepción

Dependencia: Ver también: p9558, r9571, p9601
Ver también: C01799

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El modo de prueba de recepción solo se puede seleccionar si las vigilancias de movimiento seguras están habilitadas.

r9571 SI Motion Estado test recepción (Control Unit) / SI Mtn Est_recepc

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 00AC hex	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza el estado del modo de recepción (aceptación).

Valor:
0: [00 hex] Modo_recep inact
12: [0C hex] Modo_recep imposible por fallo POWER ON
13: [0D hex] Modo_recep imposible por identific. errónea en p9570
15: [0F hex] Modo_recep imposible por tempor. Abn_timer expirado
172: [AC hex] Modo_recep activo

Dependencia: Ver también: p9558, p9570
Ver también: C01799

p9580 SI Motion Supresión de impulsos Retardo Fallo bus (Control Unit) / SI Mtn t h.SImp CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 800.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de espera tras el que se procede a suprimir impulsos en caso de fallo del bus.

Dependencia: Ver también: p9561, p9563

p9581 SI Motion Rampa de frenado Valor de referencia (Control Unit) / SI Mtn Ramp Ref CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 600.0000 [mm/min]	**Máx.** 24000.0000 [mm/min]	**Ajuste de fábrica** 1500.0000 [mm/min]

Descripción: Ajusta el valor de referencia para determinar la rampa de frenado.
La pendiente de la rampa depende de p9581 (valor de referencia) y p9583 (tiempo de vigilancia).

Dependencia: Ver también: p9582, p9583

p9581 SI Motion Rampa de frenado Valor de referencia (Control Unit) / SI Mtn Ramp Ref CU

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 600.0000 [1/min]	**Máx.** 24000.0000 [1/min]	**Ajuste de fábrica** 1500.0000 [1/min]

Descripción: Ajusta el valor de referencia para determinar la rampa de frenado.
La pendiente de la rampa depende de p9581 (valor de referencia) y p9583 (tiempo de vigilancia).

Dependencia: Ver también: p9582, p9583

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9582 SI Motion Rampa de frenado Retardo (Control Unit) / SI Mtn Ramp Ret CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10.00 [ms]	99000.00 [ms]	250.00 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la vigilancia de la rampa de frenado.
Tras el retardo se inicia la vigilancia de la rampa de frenado.

Dependencia: Ver también: p9581, p9583

p9583 SI Motion Rampa de frenado Tiempo de vigilancia (Control Unit) / SI Mtn Rmp t_vi CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.50 [s]	1000.00 [s]	10.00 [s]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para determinar la rampa de frenado.
La pendiente de la rampa depende de p9581 (valor de referencia) y p9583 (tiempo de vigilancia).

Dependencia: Ver también: p9581, p9582

p9586 SI Motion Retardo de la evaluación sin encóder (CU) / SI Mtn t_ret SL CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	5.00 [ms]	1000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de la evaluación con captación de valor real sin encóder tras la habilitación de impulsos. El valor debe ser mayor o igual que el tiempo de magnetización del motor. Una reducción del tiempo puede dar lugar a la alarma 1711 con el valor de fallo 1041 o 1042.

Dependencia: Ver también: C01711

Atención: Una reducción de este valor puede perjudicar la captación de valor real y la prueba de coherencia.
Un aumento del valor provoca un retardo de evaluación más largo.

Nota: El parámetro sólo es activo en la captación de valor real sin encóder (p9306/p9506 = 1).

p9587 SI Motion Capt. valor real sin enc. Tiempo filtro (Control Unit) / SI Mtn SL Filt CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [ms]	100.00 [ms]	25.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de filtro para el filtrado del valor real en la captación de valor real sin encóder.

Nota: El parámetro sólo es activo en la captación de valor real sin encóder (p9306/p9506 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9588 SI Motion Capt. valor real sin enc. Intens. mín. (Control Unit) / SI Mtn SL I_mín CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [%]	1000.00 [%]	10.00 [%]

Descripción: Ajusta la intensidad mínima en la captación de valor real sin encóder en relación con 10 mA (es decir, 1% = 10 mA).
- El valor debe aumentarse si aparece C01711 con valor de aviso 1042.
- El valor debe reducirse si aparece C01711 con valor de aviso 1041.

Dependencia: Ver también: C01711

Atención: Una reducción de este valor porcentual puede perjudicar la captación de valor real.

Nota: El parámetro sólo es activo en la captación de valor real sin encóder (p9306/p9506 = 1).

p9589 SI Motion Tolerancia de tensión Aceleración (Control Unit) / SI Mtn Tol U CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	10.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descripción: Ajusta la tolerancia de tensión para la supresión de picos de aceleración.
El aumento de este valor porcentual hace que los picos de tensión en procesos de aceleración tengan que presentar una mayor amplitud para no afectar la captación de valor real.
- El valor debe aumentarse si aparece C01711 con valor de aviso 1043.
- El valor debe reducirse si unos procesos de aceleración han causado una velocidad real Safety excesiva.

Dependencia: Ver también: C01711

Nota: El parámetro sólo es activo en la captación de valor real sin encóder (p9306/p9506 = 1).

r9590[0...3] SI Motion Versión Vigilancias seguras movimiento (Control Unit) / Versión SI Mtn CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de Safety Integrated para las vigilancias de movimientos seguras.

Índice:
[0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)

Dependencia: Ver también: r9770, r9870, r9890

Nota: Ejemplo:
r9590[0] = 2, r9590[1] = 60, r9590[2] = 1, r9590[3] = 0 --> SI Motion Versión V02.60.01.00

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9601 SI Habilit. funciones integradas en accionamiento (Control Unit) / SI Habil Func CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción:

Ajusta las habilitaciones para las funciones seguras integradas en la Control Unit del accionamiento.

Dependiendo de la Control Unit y del Motor Module o Power Module utilizados sólo se permite una selección de los ajustes listados a continuación:

- p9601 = 0: funciones de seguridad integradas en el accionamiento bloqueadas.
- p9601 = 1: STO/SS1 habilitado vía bornes. Permitido si r9771.0 = 1.
- p9601 = 4: vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento habilitadas vía Terminal Module 54F (TM54F) (SINAMICS S120) o vía F-DI/F-DO integradas (SINAMICS S110). Permitido si r9771.5 = 1.
- p9601 = 5: vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento habilitadas vía Terminal Module 54F (TM54F) y STO/SS1 vía bornes (sólo SINAMICS S120). Permitido si r9771.5 = 1.
- p9601 = 8: STO/SS1 habilitado vía PROFIsafe. Permitido si r9771.6 = 1.
- p9601 = 9: STO/SS1 habilitado vía PROFIsafe y STO/SS1 vía bornes. Permitido si r9771.6 = 1.
- p9601 = 12: vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento habilitadas vía PROFIsafe. Permitido si r9771.4 = 1.
- p9601 = 13: vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento habilitadas vía PROFIsafe y STO/SS1 vía bornes. Permitido si r9771.4 = 1.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilitar STO (SH) vía bornes (Control Unit)	Habilitar	Bloquear	2810
02	Vigilancias de movimiento integradas en accto. (Control Unit)	Habilitar	Bloquear	-
03	Habilitación PROFIsafe (Control Unit)	Habilitar	Bloquear	-

Dependencia: Ver también: r9771, p9801

Nota:

Por principio un cambio sólo surte efecto tras POWER ON. Excepción: Los cambios en p9601.0 son efectivos inmediatamente.

CU: Control Unit.

STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura).

SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204).

SI: Safety Integrated.

SMM: Safe Motion Monitoring.

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad).

F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad).

p9602 SI Habilit. funciones de mando de freno seguras (Control Unit) / SI Habil SBC CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2814
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción: Ajusta las habilitaciones para la función "Mando seguro del freno" (SBC) en la Control Unit.

Valor:

0: Bloquear SBC
1: Habilitar SBC

Dependencia: Ver también: p9802

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Para que actúe la función "Mando seguro de freno" deberá estar habilitada como mínimo una función de vigilancia Safety (es decir, p9501 diferente de 0 y/o p9601 diferente de 0).

Carece de sentido parametrizar "No hay freno de mantenimiento en el motor" y "Mando de freno seguro habilitado" (p1215 = 0, p9602 = p9802 = 1) si no existe realmente un freno de mantenimiento en el motor.

No tiene sentido parametrizar "Freno de mantenimiento como secuenciador, conexión vía BICO" y "Mando de freno seguro habilitado" (p1215 = 3, p9602 = 1, p9802 = 1).

No está permitido parametrizar "Freno de mantenimiento sin respuesta" y "Mando de freno seguro" habilitado" (p1278 = 1, p9602 = 1, p9802 = 1).

CU: Control Unit

SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)

SI: Safety Integrated

p9610 SI Dirección PROFIsafe (Control Unit) / SI PROFIsafe CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	FFFE hex	0000 hex

Descripción: Ajusta la dirección PROFIsafe para la Control Unit.

Dependencia: Ver también: p9810

p9620[0...7] BI: SI Fuente de señal para STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit) / SI F_s STO/SS1 CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2810
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para las siguientes funciones en la Control Unit:

STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)

SS1: Safe Stop 1 (Parada segura 1 vigilada en función del tiempo)

Dependencia: Ver también: p9601

Nota: Se permiten las siguientes fuentes de señal:

- Cero fijo (ajuste por defecto).
- Entradas digitales DI 0 ... 7, 16, 17, 20, 21 en la Control Unit 320-2 (CU320-2).
- Entradas digitales DI 0 ... 3 en las Controller Extensions (CX32-2, NX10.3, NX15.3).
- Entradas digitales DI 0 ... 3, 16 en la Control Unit 310-2 (CU310-2).

No está permitido interconectar con una entrada digital en el modo de simulación.

En caso de conexión en paralelo de n etapas de potencia es aplicable:

p9620[0] = Fuente de señal para la etapa de potencia 1

...

p9620[n-1] = Fuente de señal para la etapa de potencia n

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9621 BI: SI Safe Brake Adapter Fuente de señal (Control Unit) / SI SBA F_s CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2814
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para Safe Brake Adapter (SBA).
Con esto se determina a través de qué entrada digital se lee la respuesta del Safe Brake Adapter (SBA_DIAG).
p9621/p9821 = 0:
No hay ningún Safe Brake Control (SBC) con Safe Brake Adapter (SBA).
p9621/p9821 = r0722.x (x = 0, 1 ... 7)
Safe Brake Adapter y equipo Booksize (sin Communication Interface Module (CIM)).
p9621/p9821 = r9872.3
Safe Brake Adapter y equipo Chassis (CIM).

Dependencia: Ver también: p9601, p9602, p9821

Nota: En la comparación cruzada entre p9621 y p9821 no se tolera ninguna diferencia.
Para utilizar la función "Safe Brake Adapter" debe aplicarse:
p9601 = p9801 <> 0 y p9602 = p9802 = 1

p9622[0...1] SI Relé SBA Tiempos de espera (Control Unit) / SI Relé SBA t CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2814
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [ms]	1000.00 [ms]	[0] 100.00 [ms]
			[1] 65.00 [ms]

Descripción: Ajusta los tiempos de espera para la conexión y desconexión del relé Safe Brake Adapter.
Deben tenerse en cuenta los tiempos de espera mínimos específicos del relé para evaluar los contactos de respuesta. Para un relé, son diferentes al conectar y al desconectar.

Índice: [0] = Tiempo de espera Conectar
[1] = Tiempo de espera Desconectar

Dependencia: Ver también: p9822

Nota: Al comparar en cruz los datos de p9622 y p9822 se tolera una diferencia de un ciclo de vigilancia Safety. El tiempo parametrizado se redondea internamente a un múltiplo entero del tiempo de ciclo de vigilancia.
Se introducen los tiempos de espera mínimos (ms) específicos de los relés para evaluar los contactos de respuesta.

p9650 SI Conmutación SGE Tiempo de tolerancia (Control Unit) / SI Con_SGE Tol CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2810
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de tolerancia para conmutar las entradas de seguridad (SGE) en la Control Unit.
Debido a los diferentes tiempos de ejecución ambos canales de vigilancia, una conmutación de SGE no surte efecto simultáneamente. Tras la conmutación SGE durante este tiempo muerto no se realiza ninguna comparación cruzada de datos dinámicos.

Dependencia: Ver también: p9850

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Al comparar en cruz los datos de p9650 y p9850 se tolera una diferencia de un ciclo de vigilancia Safety.
El tiempo parametrizado se redondea internamente a un múltiplo entero del tiempo de ciclo de vigilancia.
SGE: Entrada de seguridad (p. ej. bornes STO)

p9651 SI STO/SBC/SS1 Tiempo de inhibición de rebote (Control Unit) / SI STO t_inhib CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 100.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de inhibición de rebote para las entradas digitales de seguridad para controlar STO/SBC/SS1.

Nota: El tiempo de inhibición de rebote se redondea a milisegundos enteros. Indica la duración máxima de un impulso parásito en las entradas digitales de seguridad que no tiene como consecuencia efectos negativos en la selección o deselección de las Safety Basic Functions.
Ejemplo:
Tiempo de inhibición de rebote = 1 ms: los impulsos parásitos de 1 ms se filtran, sólo se procesan impulsos de más de 2 ms de duración.
Tiempo de inhibición de rebote = 3 ms: los impulsos parásitos de 3 ms se filtran, sólo se procesan impulsos de más de 4 ms de duración.

p9652 SI Parada segura 1 Retardo (Control Unit) / SI Paro 1 t_Ret CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [s]	**Máx.** 300.00 [s]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [s]

Descripción: Ajusta el retardo de la supresión de impulsos para "Safe Stop 1" (SS1) en la Control Unit para frenar siguiendo la rampa de deceleración DES3 (p1135).

Recomend.: Para que el accionamiento pueda recorrer completamente la rampa DES3 y pueda cerrar un freno del motor eventualmente presente, el retardo se debe ajustar del siguiente modo:
Freno de mantenimiento de motor parametrizado: retardo >= p1135 + p1228 + p1217
Freno de mantenimiento de motor no parametrizado: retardo >= p1135 + p1228

Dependencia: Ver también: p1135, p9852

Nota: Al comparar en cruz los datos de p9652 y p9852 se tolera una diferencia de un ciclo de vigilancia Safety.
El tiempo parametrizado se redondea internamente a un múltiplo entero del tiempo de ciclo de vigilancia.
SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)

p9658 SI Tiempo transición de PARADA F a PARADA A (Control Unit) / SI PARADA F->A CU

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 30000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA F a PARADA A en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: r9795, p9858
Ver también: F01611

Nota: Al comparar en cruz los datos de p9658 y p9858 se tolera una diferencia de un ciclo de vigilancia Safety.
El tiempo parametrizado se redondea internamente a un múltiplo entero del tiempo de ciclo de vigilancia.
STOP F: Defecto en un canal de vigilancia (error en la comparación de datos en cruz)
STOP A: Supresión de impulsos vía circuito de desconexión Safety

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9659 SI Dinamización forzada Temporizador / SI Din forz Tempor

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2810
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [h]	**Máx.** 9000.00 [h]	**Ajuste de fábrica** 8.00 [h]

Descripción: Ajusta el intervalo de tiempo para ejecutar la dinamización y la prueba de los circuitos de desconexión Safety.
Dentro del tiempo parametrizado deberá ejecutarse como mínimo una vez la deselección de STO. Con cada deselección de STO se resetea el tiempo de vigilancia.

Dependencia: Ver también: A01699

Nota: STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

r9660 SI Dinamización forzada Tiempo residual / SI t_res din forz

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [h]	**Máx.** - [h]	**Ajuste de fábrica** - [h]

Descripción: Ajusta el tiempo residual para ejecutar la dinamización y la prueba de los circuitos de desconexión Safety.

Dependencia: Ver también: A01699

p9697 SI Motion Supresión de impulsos Seguridad positiva Retardo (CU) / SI Mtn SImp ret CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0.00 [ms]	**Máx.** 800.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo para la supresión de impulsos tras fallo del bus mediante valores de seguridad positiva en la Control Unit (se aplica p. ej. en ESR).

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

p9700 SI Motion Función de copia / SI Mtn Func_cop

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** 00D0 hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajuste para el inicio de la función de copia deseada.
Tras el inicio se copian los correspondientes parámetros de la Control Unit en el Motor Module.
Tras el fin del proceso de copia el parámetro se resetea a cero automáticamente.

Valor:
0: [00 hex] Función de copia terminada
29: [1D hex] Iniciar función de copia Node Identifier
87: [57 hex] Iniciar función de copia Parámetros SI
208: [D0 hex] Iniciar función de copia Parámetros SI-Basic

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. al valor = 57 hex y D0 hex:
Este valor sólo puede ajustarse cuando está establecido el modo de puesta en marcha Safety y se ha introducido la contraseña Safety Integrated.
Rel. al valor = D0 hex:
Tras iniciar la función de copia se copian los siguientes parámetros:
p9601/p9801, p9602/p9802, p9610/9810, p9650/p9850, p9652/p9852, p9658/p9858

p9700 SI Motion Función de copia / SI Mtn Func_cop

TM54F_MA

Modificable: C2(95), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 0057 hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajuste para el inicio de la función de copia deseada.
Tras el inicio se copian los correspondientes parámetros de la Control Unit en el Motor Module.
Tras el fin del proceso de copia el parámetro se resetea a cero automáticamente.

Valor:
0: [00 hex] Función de copia terminada
29: [1D hex] Iniciar función de copia Node Identifier
87: [57 hex] Iniciar función de copia Parámetros SI

Nota: Rel. al valor = 57 hex:
Este valor sólo puede ajustarse cuando está establecido el modo de puesta en marcha Safety y se ha introducido la contraseña Safety Integrated.
SI: Safety Integrated

p9701 SI Motion Confirmar modificación de datos / SI Mtn Conf datos

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 00EC hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajuste para adoptar las sumas de verificación teóricas desde las correspondientes sumas de verificación reales tras los cambios (parámetros SI, hardware).
Tras la adopción de las sumas de verificación teóricas el parámetro se resetea a cero automáticamente.

Valor:
0: [00 hex] Datos sin cambios
172: [AC hex] Confirmar modificación total de datos
220: [DC hex] Confirmar modificación de parámetros SI-Basic
236: [EC hex] Confirmar CRC del hardware

Dependencia: Ver también: r9398, p9399, r9728, p9729, r9798, p9799, r9898, p9899

Nota: Rel. al valor = AC y DC hex:
Estos valores sólo pueden ajustarse cuando está establecido el modo de puesta en marcha Safety y se ha introducido la contraseña Safety Integrated.

p9701 SI Motion Confirmar modificación de datos / SI Mtn Conf datos

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95), U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** 00EC hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajuste para adoptar las sumas de verificación teóricas desde las correspondientes sumas de verificación reales tras los cambios (parámetros SI, hardware).
Tras la adopción de las sumas de verificación teóricas el parámetro se resetea a cero automáticamente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: [00 hex] Datos sin cambios
172: [AC hex] Confirmar modificación total de datos
236: [EC hex] Confirmar CRC del hardware

Dependencia: Ver también: r9398, p9399, r9728, p9729, r9798, p9799, r9898, p9899

Nota: Rel. al valor = AC hex:

Estos valores sólo pueden ajustarse cuando está establecido el modo de puesta en marcha Safety y se ha introducido la contraseña Safety Integrated.

SI: Safety Integrated

p9705 BI: SI Motion Parada de prueba Fuente de señal / SI Mtn Par prueba

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para la parada de prueba de las vigilancias de movimiento seguras.

Precaución: Antes de ajustar la fuente de señal en p9705 hay que asegurarse de que la fuente de señal esté ajustada a 0 lógico.

Si en el modo de puesta en marcha Safety se ajusta la fuente de señal en p9705 y ya está ajustada a 1 lógico, se inicia inmediatamente una parada de prueba y se emiten los avisos C01711/C30711 con el valor de aviso 1005.

Atención: Para el inicio de la parada de prueba no se deben utilizar entradas del TM54F.

r9710[0...1] SI Motion Diagnóstico Lista resultado 1 / SI Mtn Lista_res 1

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la lista de resultados 1 que ha provocado el fallo tras la comparación cruzada de datos entre ambos canales de vigilancia.

Índice:
[0] = Lista de resultados segundo canal
[1] = Lista resultados accto

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Valor real > Límite superior SOS	Sí	No	-
01	Valor real > Límite inferior SOS	Sí	No	-
02	Valor real > Límite superior SLP1	Sí	No	-
03	Valor real > Límite inferior SLP1	Sí	No	-
04	Valor real > Límite superior SLP2	Sí	No	-
05	Valor real > Límite inferior SLP2	Sí	No	-
06	Valor real > Límite superior SLS1	Sí	No	-
07	Valor real > Límite inferior SLS1	Sí	No	-
08	Valor real > Límite superior SLS2	Sí	No	-
09	Valor real > Límite inferior SLS2	Sí	No	-
10	Valor real > Límite superior SLS3	Sí	No	-
11	Valor real > Límite inferior SLS3	Sí	No	-
12	Valor real > Límite superior SLS4	Sí	No	-
13	Valor real > Límite inferior SLS4	Sí	No	-
16	Valor real > Límite superior SAM/SBR	Sí	No	-
17	Valor real > Límite inferior SAM/SBR	Sí	No	-
18	Valor real > Límite superior SDI positivo	Sí	No	-
19	Valor real > Límite inferior SDI positivo	Sí	No	-
20	Valor real > Límite superior SDI negativo	Sí	No	-
21	Valor real > Límite inferior SDI negativo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: C01711

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: SBR: Safe Brake Ramp (Vigilancia de rampa de freno segura)
SLP. Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)
SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

r9711[0...1] SI Motion Diagnóstico Lista resultado 2 / SI Mtn Lista_res 2

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la lista de resultados 2 que ha provocado el fallo tras la comparación cruzada de datos entre ambos canales de vigilancia.

Índice: [0] = Lista de resultados segundo canal
[1] = Lista resultados accto

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Valor real > Límite superior SCA1+	Sí	No	-
01	Valor real > Límite inferior SCA1+	Sí	No	-
02	Valor real > Límite superior SCA1-	Sí	No	-
03	Valor real > Límite inferior SCA1-	Sí	No	-
04	Valor real > Límite superior SCA2+	Sí	No	-
05	Valor real > Límite inferior SCA2+	Sí	No	-
06	Valor real > Límite superior SCA2-	Sí	No	-
07	Valor real > Límite inferior SCA2-	Sí	No	-
08	Valor real > Límite superior SCA3+	Sí	No	-
09	Valor real > Límite inferior SCA3+	Sí	No	-
10	Valor real > Límite superior SCA3-	Sí	No	-
11	Valor real > Límite inferior SCA3-	Sí	No	-
12	Valor real > Límite superior SCA4+	Sí	No	-
13	Valor real > Límite inferior SCA4+	Sí	No	-
14	Valor real > Límite superior SCA4-	Sí	No	-
15	Valor real > Límite inferior SCA4-	Sí	No	-
16	Valor real > Límite superior SSM+	Sí	No	-
17	Valor real > Límite inferior SSM+	Sí	No	-
18	Valor real > Límite superior SSM-	Sí	No	-
19	Valor real > Límite inferior SSM-	Sí	No	-
20	Valor real > Límite superior módulo	Sí	No	-
21	Valor real > Límite inferior módulo	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: C01711

Nota: SCA: Safe Cam (Leva segura)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)

r9712 SI Motion Diagnóstico Posición real lado motor / SI Mtn s_real mot

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la posición real actual del lado del motor para las vigilancias de movimiento de la Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9713[0...3] SI Motion Diagnóstico Posición real lado carga / SI Mtn s_real cga

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los valores reales actuales del lado de carga de ambos canales de vigilancia y sus diferencias.

Índice:
[0] = Valor real del lado de carga de la Control Unit
[1] = Valor real del lado de carga del segundo canal
[2] = Diferencia Vreal lado carga Control Unit y segundo canal
[3] = Diferencia valor real máximo lado de carga CU y segundo canal

Dependencia: Ver también: r9724

Nota: Rel. a índice 0:

La visualización de la posición real del lado de carga de la Control Unit se actualiza en el tiempo de ciclo de vigilancia.

Rel. a índice 1:

La visualización de la posición real del lado de carga del segundo canal se actualiza en el ciclo KDV (r9724) y se realiza con un retraso de un ciclo KDV.

Rel. a índice 2:

La diferencia entre la posición real del lado de carga de la Control Unit y la posición real del lado de carga del segundo canal se actualiza en el ciclo KDV (r9724) y se realiza con un retraso de un ciclo KDV.

Rel. a índice 3:

La diferencia máxima entre la posición real del lado de carga de la Control Unit y la posición real del lado de carga del segundo canal.

KDV: Comparación cruzada de datos

r9714[0...1] SI Motion Diagnóstico Velocidad / SI Mtn Diag v

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [mm/min]	- [mm/min]	- [mm/min]

Descripción: Visualiza los valores de velocidad actuales para las vigilancias de movimiento de la Control Unit.

Índice:
[0] = Valor real de velocidad del lado de carga en la Control Unit
[1] = Límite de velocidad actual de SAM/SBR en la Control Unit

Nota: En caso de eje lineal, la unidad válida es milímetros por minuto.

En caso de eje giratorio, la unidad válida es revoluciones por minuto.

r9714[0...1] SI Motion Diagnóstico Velocidad / SI Mtn Diag v

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza los valores de velocidad actuales para las vigilancias de movimiento de la Control Unit.

Índice:
[0] = Valor real de velocidad del lado de carga en la Control Unit
[1] = Límite de velocidad actual de SAM/SBR en la Control Unit

Nota: En caso de eje lineal, la unidad válida es milímetros por minuto.

En caso de eje giratorio, la unidad válida es revoluciones por minuto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9718.23 CO/BO: SI Motion Señales mando 1 / SI Mtn Señ_man 1

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señal de mando 1 para las funciones de vigilancia de movimiento seguras.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
23	Ajustar offset para DaTM al par actual	Setear	Resetear	-

Nota: DTm: Desplaz.a tope mecánico

r9718.23 CO/BO: SI Motion Señales mando 1 / SI Mtn Señ_man 1

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señal de mando 1 para las funciones de vigilancia de movimiento seguras.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
23	Ajustar offset para DaTM a la fuerza actual	Setear	Resetear	-

Nota: DTm: Desplaz.a tope mecánico

r9719.0...31 CO/BO: SI Motion Señales mando 2 / SI Mtn Señ_man 2

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señal de mando 2 para las funciones de vigilancia de movimiento seguras.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Deseleccionar SOS/SLS (SBH/SG)	Sí	No	-
01	Deselección SOS (SBH)	Sí	No	-
03	Selecc SLS (SG) bit 0	Ajustado	No ajustado	-
04	Selecc SLS (SG) bit 1	Ajustado	No ajustado	-
05	Deselección SDI positivo	Sí	No	-
06	Deselección SDI negativo	Sí	No	-
08	Selección de reductor Bit 0	Ajustado	No ajustado	-
09	Selección de reductor Bit 1	Ajustado	No ajustado	-
10	Selección de reductor Bit 2	Ajustado	No ajustado	-
12	Selección SLP (SE)	SLP2 (SE2)	SLP1 (SE1)	-
13	Cerrar freno del control	Sí	No	-
15	Sel. par. prueba	Sí	No	-
16	SGE válido	Sí	No	-
18	Deseleccionar PARADA A externa	Sí	No	-
19	Deseleccionar PARADA C externa	Sí	No	-
20	Deseleccionar PARADA D externa	Sí	No	-
21	Deseleccionar PARADA E externa	Sí	No	-
28	SLS (SG) corrección bit 0	Ajustado	No ajustado	-
29	SLS (SG) corrección bit 1	Ajustado	No ajustado	-
30	SLS (SG) corrección bit 2	Ajustado	No ajustado	-
31	SLS (SG) corrección bit 3	Ajustado	No ajustado	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a r9719.0 y r9719.1:
Estos dos bits deben considerarse conjuntamente.
- Si se deselecciona SOS/SLS (SBH/SG) a través del bit 0, la asignación del bit 1 es irrelevante.
- Si se selecciona SOS/SLS (SBH/SG) a través del bit 0, con el bit 1 se conmuta entre SOS (SBH) y SLS (SG).

SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

r9720.0...13 CO/BO: SI Motion integrado en el accionamiento Señales de mando / SI Mtn STW integ

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2840, 2855
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señales de mando para las funciones de vigilancia de movimiento seguras integradas en el accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Deseleccionar STO	Sí	No	-
01	Deseleccionar SS1	Sí	No	-
02	Deselección SS2	Sí	No	-
03	Deseleccionar SOS	Sí	No	-
04	Deseleccionar SLS	Sí	No	-
07	Confirmación	Flanco activo	No	-
09	Selecc SLS bit 0	Ajustado	No ajustado	-
10	Selecc SLS bit 1	Ajustado	No ajustado	-
12	Deselección SDI positivo	Sí	No	2861
13	Deselección SDI negativo	Sí	No	2861

Nota: Este parámetro recibe valores actuales únicamente con las funciones ampliadas de Safety Integrated. En las funciones básicas de Safety Integrated (SBC, SS1, STO) el valor es igual a cero.

r9721.0...15 CO/BO: SI Motion Señales de estado / SI Mtn sel_est

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señales de estado para las funciones de vigilancia de movimiento seguras.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	SOS o SLS activo	Sí	No	-
01	SOS activo	Sí	No	-
02	Habil. impulsos	Borrado	Habilitado	-
03	Nivel de SLS activo Bit 0	Ajustado	No ajustado	-
04	Nivel de SLS activo Bit 1	Ajustado	No ajustado	-
05	Velocidad inferior al límite n_x	Sí	No	-
06	Señales de estado válidas	Sí	No	-
07	Referenciado de forma segura	Sí	No	-
08	SDI positivo activ	Sí	No	-
09	SDI negativo activ	Sí	No	-
12	PARADA A o B activa	Sí	No	-
13	PARADA C activa	Sí	No	-
14	PARADA D activa	Sí	No	-
15	PARADA E activa	Sí	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro recibe valores actuales únicamente con las funciones ampliadas de Safety Integrated. En las funciones básicas de Safety Integrated (SBC, SS1, STO) el valor es igual a cero.

r9722.0...15 CO/BO: SI Motion integrado en el accionamiento Señales de estado / SI Mtn Est integ

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2840, 2855
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señales de estado para las funciones de vigilancia de movimiento seguras integradas en el accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO activo	Sí	No	-
01	SS1 activo	Sí	No	-
02	SS2 activo	Sí	No	-
03	SOS activo	Sí	No	-
04	SLS activo	Sí	No	-
07	Evento interno	No	Sí	-
09	Nivel de SLS activo Bit 0	Ajustado	No ajustado	-
10	Nivel de SLS activo Bit 1	Ajustado	No ajustado	-
11	SOS seleccionado	Sí	No	-
12	SDI positivo activ	Sí	No	2861
13	SDI negativo activ	Sí	No	2861
15	SSM (velocidad por debajo del límite)	Sí	No	2860

Atención: Rel. a bit 07:

El estado de la señal se comporta de forma contraria a la norma PROFIsafe.

Nota: Este parámetro recibe valores actuales únicamente con las funciones ampliadas de Safety Integrated. En las funciones básicas de Safety Integrated (SBC, SS1, STO) el valor es igual a cero.

Rel. a bit 07:

Un evento interno se muestra si está activa una PARADA A ... F.

r9722.0...15 CO/BO: SI Motion integrado en el accionamiento Señales de estado / SI Mtn Est integ

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2840, 2855
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Señales de estado para las funciones de vigilancia de movimiento seguras integradas en el accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO activo	Sí	No	-
01	SS1 activo	Sí	No	-
02	SS2 activo	Sí	No	-
03	SOS activo	Sí	No	-
04	SLS activo	Sí	No	-
07	Evento interno	No	Sí	-
09	Nivel de SLS activo Bit 0	Ajustado	No ajustado	-
10	Nivel de SLS activo Bit 1	Ajustado	No ajustado	-
11	SOS seleccionado	Sí	No	-
12	SDI positivo activ	Sí	No	2861
13	SDI negativo activ	Sí	No	2861
15	SSM (velocidad lineal por debajo del límite)	Sí	No	2860

Atención: Rel. a bit 07:

El estado de la señal se comporta de forma contraria a la norma PROFIsafe.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Este parámetro recibe valores actuales únicamente con las funciones ampliadas de Safety Integrated. En las funciones básicas de Safety Integrated (SBC, SS1, STO) el valor es igual a cero.

Rel. a bit 07:

Un evento interno se muestra si está activa una PARADA A ... F.

r9723.0...16 CO/BO: SI Motion integrado en el accionamiento Señales de diagnóstico / SI Mtn Diag integ

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza las señales de diagnóstico para las funciones de vigilancia de movimiento seguras integradas en el accionamiento.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Dinamización necesaria	Sí	No	-
01	Con ESR está activa la PARADA F y a continuación la PARADA B	Sí	No	-
02	Fallo de comunicación	Sí	No	-
03	La captación de valor real entrega valor válido	Sí	No	-
04	Captación valor real sin encóder tras desplaz. para control U/f	Sí	No	-
16	SAM/SBR activo	Sí	No	-

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)

SBR: Safe Brake Ramp (Vigilancia de rampa de freno segura)

r9724 SI Motion Ciclo de comparación cruzada / SI Mtn Ciclo KDV

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el ciclo de comparación cruzada.

El valor indica el tiempo de ciclo con el que se compara cada valor KDV entre ambos canales de vigilancia.

Dependencia: Ver también: p9500

Nota: Ciclo de comparación cruzada = Ciclo de vigilancia (p9500) * Número de datos para comparar en cruz

KDV: Comparación cruzada de datos

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9725[0...2] SI Motion Diagnóstico PARADA F / SI Mtn DiagPARADAF

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción:
Rel. a índice 0:
Visualiza el valor de aviso que ha provocado la PARADA F en el accionamiento.
Valor = 0:
PARADA F comunicada por la Control Unit.
Valor = 1 ... 999:
Número de la fecha errónea en la comparación de datos cruzada entre ambos canales de vigilancia.
Valor >= 1000:
Otros valores de diagnóstico del accionamiento.
Rel. a índice 1:
Visualiza el valor de la Control Unit que ha provocado la PARADA F.
Rel. a índice 2:
Visualiza el valor del segundo canal que ha provocado la PARADA F.

Índice:
[0] = Valor de aviso en KDV
[1] = Control Unit comp. cruz. Valor real
[2] = Componentes comp. cruz. Valor real

Dependencia:
Ver también: C01711

Nota:
El significado de los distintos valores de aviso se describe en el aviso C01711.
KDV: Comparación cruzada de datos

p9726 SI Motion Selec./deselec. Validación usuario / SI Mtn Valid_usSel

SERVO, VECTOR	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	00AC hex	0000 hex

Descripción:
Ajuste para seleccionar y deseleccionar la validación de usuario.

Valor:
0: [00 hex] Deseleccionar Validación de usuario
172: [AC hex] Seleccionar Validación de usuario

Dependencia:
Ver también: r9727

r9727 SI Motion Validación usuario dentro de accto. / SI Mtn Vald_us int

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción:
Visualiza el estado interno de la validación de usuario.
Valor = 0: Validación de usuario no activada.
Valor = AC hex: Validación de usuario está activada.

Dependencia:
Ver también: p9726

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9728[0...2] SI Motion Suma verificación real Parámetros SI / SI Mtn Vreal CRC

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la suma de verificación de los parámetros Safety Integrated protegidos por ella de la funciones de vigilancia de movimientos (suma de verificación real).

Índice:
[0] = Suma verificación de parámetros SI para vigilancia de movimiento
[1] = Suma de verificación de parámetros SI para valores reales
[2] = Suma de verificación de parámetros SI para hardware

Dependencia: Ver también: p9729
Ver también: F01680

p9729[0...2] SI Motion Suma verificación teórica Parámetros SI / SI Mtn Cons CRC

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta la suma de verificación de los parámetros Safety Integrated protegidos por ella de las funciones de vigilancia de movimientos (suma de verificación real).

Índice:
[0] = Suma verificación de parámetros SI para vigilancia de movimiento
[1] = Suma de verificación de parámetros SI para valores reales
[2] = Suma de verificación de parámetros SI para hardware

Dependencia: Ver también: r9728
Ver también: F01680

r9730 SI Motion Velocidad máxima segura / SI Mtn v_máx seg

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [mm/min]	- [mm/min]	- [mm/min]

Descripción: Visualiza la velocidad máxima segura (lado de carga) permitida debido a la captación de los valores reales para las funciones de vigilancia de movimiento seguras.
Este parámetro sólo es relevante si Safety con encóder está habilitada. De lo contrario, se ajusta a "0".

Nota: Una vez superado el valor indicado, se emite el mensaje C01711 con los errores sucesivos correspondientes.

r9730 SI Motion Velocidad máxima segura / SI Mtn v_máx seg

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la velocidad máxima segura (lado de carga) permitida debido a la captación de los valores reales para las funciones de vigilancia de movimiento seguras.
Este parámetro sólo es relevante si Safety con encóder está habilitada. De lo contrario, se ajusta a "0".

Nota: Una vez superado el valor indicado, se emite el mensaje C01711 con los errores sucesivos correspondientes.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9731 SI Motion Precisión de posicionamiento seguro / SI Mtn Prec pos

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [mm]	- [mm]	- [mm]

Descripción: Visualiza la precisión de posicionamiento seguro (lado de carga) que puede alcanzarse como máximo debido a la captación del valor real para las funciones de vigilancia de movimiento seguras. Este parámetro sólo es relevante si Safety con encóder está habilitada. De lo contrario, se ajusta a "0".

r9731 SI Motion Precisión de posicionamiento seguro / SI Mtn Prec pos

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [°]	- [°]	- [°]

Descripción: Visualiza la precisión de posicionamiento seguro (lado de carga) que puede alcanzarse como máximo debido a la captación del valor real para las funciones de vigilancia de movimiento seguras. Este parámetro sólo es relevante si Safety con encóder está habilitada. De lo contrario, se ajusta a "0".

r9732 SI Motion Resolución de velocidad lineal / SI Mtn v_resol

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [mm/min]	- [mm/min]	- [mm/min]

Descripción: Visualiza la resolución de velocidad lineal segura (lado de carga).

Toda especificación de límites de velocidad lineal o todo cambio de parámetros para velocidades lineales por debajo de este umbral carecen de efecto.

Nota: Este parámetro no ofrece información sobre la precisión real de la captación de velocidad lineal. Esta depende del tipo de captación de valor real, de los factores de reducción y de la calidad del encóder utilizado.

r9732 SI Motion Resolución de velocidad lineal / SI Mtn v_resol

SERVO (Safety gir), VECTOR (Safety gir)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la resolución de velocidad lineal segura (lado de carga).

Toda especificación de límites de velocidad lineal o todo cambio de parámetros para velocidades lineales por debajo de este umbral carecen de efecto.

Nota: Este parámetro no ofrece información sobre la precisión real de la captación de velocidad lineal. Esta depende del tipo de captación de valor real, de los factores de reducción y de la calidad del encóder utilizado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9733[0...2] CO: SI Motion Limitación de consigna de velocidad activa / SI Mtn Lim_cons

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2820, 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** 3_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descripción: Visualiza la limitación de velocidad de consigna necesaria en virtud de las vigilancias de movimiento seleccionadas.

Al contrario de lo que ocurre con la parametrización de los valores límite SI, este parámetro predetermina el límite del lado del motor y no el límite del lado de carga.

Índice:
[0] = Limitación de consigna positiva
[1] = Limitación de consigna negativa
[2] = Limitación de consigna absoluta

Dependencia: Con SLS: r9733[0] = p9531[x] x p9533 (convertido del lado de carga al lado del motor)

Con SDI negativo: r9733[0] = 0

Con SLS: r9733[1] = - p9531[x] x p9533 (convertido del lado de carga al lado del motor)

Con SDI positivo: r9733[1] = 0

[x] = nivel SLS seleccionado

Factor de conversión del lado del motor al lado de carga:

- Tipo de motor = giratorio y tipo de eje = lineal: p9522 / (p9521 x p9520)
- De lo contrario: p9522/p9521

Ver también: p9531, p9533

Atención: Si se interconecta p1051 = r9733[0], entonces también debe interconectarse p1052 = r9733[1].

Si solamente se necesita el valor de la limitación de consigna de velocidad, se debe interconectar r9733[2].

Nota: La conmutación de unidades entre eje lineal y eje giratorio no se realiza a través de la conmutación Safety (p9502), sino mediante la conmutación del motor lineal.

Si no se selecciona la función "SLS" o "SDI", se visualiza en r9733[0] = p1082 y en r9733[1] = -p1082.

La visualización en r9733 puede tener un retraso de hasta un ciclo de vigilancia Safety respecto a la visualización en r9719/r9720 y r9721/r9722.

r9733[0...2] CO: SI Motion Limitación de consigna de velocidad activa / SI Mtn Lim_cons

SERVO (Lin)

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2820, 2861
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** 4_1	**Selección de unidad:** p0505
No en motor tipo: -	**Escalado:** p2000	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

Descripción: Visualiza la limitación de velocidad de consigna necesaria en virtud de las vigilancias de movimiento seleccionadas.

Al contrario de lo que ocurre con la parametrización de los valores límite SI, este parámetro predetermina el límite del lado del motor y no el límite del lado de carga.

Índice:
[0] = Limitación de consigna positiva
[1] = Limitación de consigna negativa
[2] = Limitación de consigna absoluta

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Con SLS: r9733[0] = p9531[x] x p9533 (convertido del lado de carga al lado del motor)
Con SDI negativo: r9733[0] = 0
Con SLS: r9733[1] = - p9531[x] x p9533 (convertido del lado de carga al lado del motor)
Con SDI positivo: r9733[1] = 0
[x] = nivel SLS seleccionado
Factor de conversión del lado del motor al lado de carga:
- Tipo de motor = giratorio y tipo de eje = lineal: p9522 / (p9521 x p9520)
- De lo contrario: p9522/p9521
Ver también: p9531, p9533

Atención: Si se interconecta p1051 = r9733[0], entonces también debe interconectarse p1052 = r9733[1].
Si solamente se necesita el valor de la limitación de consigna de velocidad, se debe interconectar r9733[2].

Nota: La conmutación de unidades entre eje lineal y eje giratorio no se realiza a través de la conmutación Safety (p9502), sino mediante la conmutación del motor lineal.
Si no se selecciona la función "SLS" o "SDI", se visualiza en r9733[0] = p1082 y en r9733[1] = -p1082.
La visualización en r9733 puede tener un retraso de hasta un ciclo de vigilancia Safety respecto a la visualización en r9719/r9720 y r9721/r9722.

r9734.0...15 CO/BO: SI Motion Safety Info Channel Palabra de estado / SI Mtn Info Ch ZSW

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la palabra de estado para el Safety Info Channel.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO activo	Sí	No	-
01	SS1 activo	Sí	No	-
02	SS2 activo	Sí	No	-
03	SOS activo	Sí	No	-
04	SLS activo	Sí	No	-
05	SOS seleccionado	Sí	No	-
06	SLS seleccionado	Sí	No	-
07	Evento interno	Sí	No	-
12	SDI positivo seleccionado	Sí	No	-
13	SDI negativo seleccionado	Sí	No	-
14	ESR Retirada solicitada	Sí	No	-
15	Aviso Safety activo	Sí	No	-

Nota: Este parámetro recibe valores actuales únicamente con las funciones ampliadas de Safety Integrated. En las funciones básicas de Safety Integrated (SBC, SS1, STO) el valor es igual a cero.
Rel. a bit 07:
Un evento interno se muestra si está activa una PARADA A ... F.

r9744 SI Cambios en memoria avisos Contador / SI Camb_memAvi

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza cambios en la memoria de avisos Safety. El contador se incrementa con cada cambio en la memoria de avisos Safety.

Recomend.: Se usa para comprobar que la memoria de avisos Safety se leyó de forma consistente.

Dependencia: Ver también: r9747, r9748, r9749, p9752, r9753, r9754, r9755, r9756

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9745[0...63] SI Número de componente / SI Nº_compo

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número de componente del aviso Safety aparecido.

Nota: Valor = 0: No es posible la asignación a un componente.

r9747[0...63] SI Código de aviso / SI cód_aviso

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza los números de los avisos Safety aparecidos.

Dependencia: Ver también: r9744, r9748, r9749, p9752, r9753, r9754, r9755, r9756

Nota: En la memoria de avisos Safety se registran los avisos del tipo "Aviso Safety" (Cxxxxx).

Estructura Memoria de avisos (en principio):

r9747[0], r9748[0], r9749[0], r9753[0], r9754[0], r9755[0], r9756[0] --> Caso de aviso actual, aviso Safety 1

...

r9747[7], r9748[7], r9749[7], r9753[7], r9754[7], r9755[7], r9756[7] --> Caso de aviso actual, aviso Safety 8

r9747[8], r9748[8], r9749[8], r9753[8], r9754[8], r9755[8], r9756[8] --> 1er caso de aviso confirmado, aviso Safety 1

...

r9747[15], r9748[15], r9749[15], r9753[15], r9754[15], r9755[15], r9756[15] --> 1er caso de aviso confirmado, aviso Safety 8

...

r9747[56], r9748[56], r9749[56], r9753[56], r9754[56], r9755[56], r9756[56] --> 7º caso de aviso confirmado, aviso Safety 1

...

r9747[63], r9748[63], r9749[63], r9753[63], r9754[63], r9755[63], r9756[63] --> 7º caso de aviso confirmado, aviso Safety 8

r9748[0...63] SI Tiempo aviso entrante en milisegundos / SI t_aviso ent ms

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo relativo del sistema, en milisegundos, en el que ha aparecido el aviso Safety.

Dependencia: Ver también: r9744, r9747, r9749, p9752, r9753, r9754, r9755, r9756

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9749[0...63] SI Valor de aviso / SI val_aviso

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la información adicional al aviso Safety aparecido (como número entero).

Dependencia: Ver también: r9744, r9747, r9748, p9752, r9753, r9754, r9755, r9756

r9750[0...63] SI Atributos de diagnóstico / SI Atrib_diag

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los atributos de diagnóstico del aviso Safety aparecido.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Sustitución de hardware recomendada	Sí	No	-

p9752 SI Casos de aviso Contador / SI cas_avi Cont

SERVO, VECTOR

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	65535	0

Descripción: Número de casos de aviso Safety aparecidos tras el último reset.

Dependencia: Reseteando el parámetro a 0 se borra la memoria de avisos Safety.
Ver también: r9744, r9747, r9748, r9749, r9753, r9754, r9755, r9756

Nota: El parámetro se resetea a 0 con POWER ON.

r9753[0...63] SI Valor de aviso para valores Float / SI val_aviso Float

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la información adicional al aviso Safety aparecido para valores Float

Dependencia: Ver también: r9744, r9747, r9748, r9749, p9752, r9754, r9755, r9756

r9754[0...63] SI Tiempo aviso entrante en días / SI t_aviso en días

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el tiempo relativo del sistema, en días, en el que ha aparecido el aviso Safety.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: r9744, r9747, r9748, r9749, p9752, r9753, r9755, r9756

r9755[0...63] SI Tiempo aviso eliminado en milisegundos / SI t_aviso el ms

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. - [ms]	**Máx.** - [ms]	**Ajuste de fábrica** - [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo relativo del sistema, en milisegundos, en el que se ha eliminado el aviso Safety.

Dependencia: Ver también: r9744, r9747, r9748, r9749, p9752, r9753, r9754, r9756

r9756[0...63] SI Tiempo aviso eliminado en días / SI t_aviso el días

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Mensajes	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza el tiempo relativo del sistema, en días, en el que se ha eliminado el aviso Safety.

Dependencia: Ver también: r9744, r9747, r9748, r9749, p9752, r9753, r9754, r9755

p9761 SI Contraseña Entrada / SI Contraseñ En

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C1, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2800
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Introducción de la contraseña Safety Integrated.

Dependencia: Ver también: F01659

Nota: Para cambiar parámetros Safety Integrated es necesario entrar la contraseña Safety Integrated al efecto.

p9762 SI Contraseñ nueva / SI Contraseñ nueva

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2800
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Introducción de una nueva contraseña Safety Integrated.

Dependencia: El cambio de la contraseña Safety Integrated debe confirmarse en el parámetro siguiente:
Ver también: p9763

p9763 SI Contraseña Confirmación / SI Conf contraseña

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2800
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Confirmación de la nueva contraseña Safety Integrated.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p9762

Nota: Para fines de confirmación es necesario repetir la nueva contraseña entrada en p9762.
Tras la correcta confirmación de la nueva contraseña Safety Integrated se ajusta automáticamente p9762 = p9763 = 0.

r9765 SI Motion Dinamización forzada Tiempo residual (Control Unit) / SI Mtn t_res din

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [h]	- [h]	- [h]

Descripción: Ajusta el tiempo residual hasta la próxima ejecución de la dinamización y la prueba de las funciones de vigilancia de movimiento Safety integradas en el accionamiento.
La fuente de señal para iniciar la dinamización forzada se parametriza en p9705.

Dependencia: Ver también: p9705
Ver también: C01798

r9770[0...3] Versión SI Func. seguridad integradas en accto. (Control Unit) / Version SI Drv CU

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de Safety Integrated para las funciones de seguridad integradas en el accionamiento en la Control Unit.

Índice: [0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)

Dependencia: Ver también: r9870, r9890

Nota: Ejemplo:
r9770[0] = 2, r9770[1] = 60, r9770[2] = 1, r9770[3] = 0 --> Versión de Safety V02.60.01.00

r9771 SI Funciones comunes (Control Unit) / SI Func comunes CU

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2804
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la funciones de vigilancia Safety Integrated soportadas en la Control Unit y el Motor Module.
Esta indicación ha sido determinada por la Control Unit.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO vía bornes soportado	Sí	No	2804
01	SBC soportado	Sí	No	2804
02	Extended Functions soportadas (p9501 > 0)	Sí	No	2804
03	SS1 soportado	Sí	No	2804

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

04	Extended Functions PROFIsafe soportado	Sí	No	-
05	Extended Functions integradas en accto. soportadas (p9601.2 = 1)	Sí	No	-
06	Basic Functions PROFIsafe soportadas	Sí	No	-
07	Extended Functions sin encóder soportadas	Sí	No	-
08	Safe Brake Adapter admitido	Sí	No	-
09	Basic Functions PROFIsafe en conexión paralela soportadas	Sí	No	-
10	Extended Functions integradas en accto para conex. paralelo	Sí	No	-
11	Extended Functions SDI soportadas	Sí	No	-
12	Extended Functions SSM sin encóder soportadas	Sí	No	-
13	ESR Retardo supresión impulsos soportado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r9871

Nota: CU: Control Unit

SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)

SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (Parada segura 1)

STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)/SGA n < nx: Safety related output n < nx (Salida de seguridad n < nx)

ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

r9772.0...23 CO/BO: SI Estado (Control Unit) / SI Estado CU

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2804
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de Safety Integrated en la Control Unit.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO en Control Unit seleccionado	Sí	No	2810
01	STO en Control Unit activa	Sí	No	2810
02	Retardo SS1 en Control Unit activo	Sí	No	2810
04	SBC solicitado	Sí	No	2814
05	SS1 en Control Unit seleccionada (funciones básicas)	Sí	No	-
06	SS1 en Control Unit activa (funciones básicas)	Sí	No	-
09	PARADA A no confirmable activa	Sí	No	2802
10	PARADA A activa	Sí	No	2802
15	PARADA F activa	Sí	No	2802
16	Causa STO Modo PeM Safety	Sí	No	-
17	Causa STO Selección mediante borne (funciones básicas)	Sí	No	-
18	Causa STO Selección vía SMM	Sí	No	-
19	Causa STO Falta valor real	Sí	No	-
20	Causa STO Selección PROFIsafe (funciones básicas)	Sí	No	-
22	Causa SS1 Selección borne (funciones básicas)	Sí	No	-
23	Causa SS1 Selección PROFIsafe (funciones básicas)	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r9872

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a bit 00:
Si STO está seleccionado, la causa se muestra en el bit 16 ... 20.
Rel. a bit 05:
Si SS1 está seleccionada, la causa se indica en los bits 22 y 23.
Rel. a bit 18:
Si el bit está seteado, STO está seleccionado mediante PROFIsafe o Terminal Module 54F (TM54F).
Rel. a bit 19:
No es posible captar el valor real en SMM sin encóder debido a DES2.
No es posible captar el valor real en SMM con encóder debido a la selección del modo estacionario.
SMM: Safe Motion Monitoring (vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento)
Rel. a bits 22 y 23:
Estos bits indican a través de qué circuito se ha activado SS1, es decir, quién ha iniciado el retardo SS1.
Si no se inicia el retardo SS1 (p. ej. porque se ha activado al mismo tiempo un STO) no se setea ninguno de los dos bits.

r9773.0...31 CO/BO: SI Estado (Control Unit + Motor Module) / SI Estado CU+MM

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2804
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de Safety Integrated en el accionamiento (Control Unit + Motor Module).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO en accionamiento seleccionada	Sí	No	2804
01	STO en accto activ	Sí	No	2804
02	Retardo SS1 en accionamiento activo	Sí	No	2804
04	SBC solicitado	Sí	No	2804
05	SS1 en accionamiento seleccionada (funciones básicas)	Sí	No	-
06	SS1 en accionamiento activa (funciones básicas)	Sí	No	-
31	Requiere probar los circuitos de desconexión	Sí	No	2810

Nota: El estado resulta de combinar con un operador lógico Y los estados respectivos de ambos canales de vigilancia.

r9774.0...31 CO/BO: SI Esta (Grupo STO) / SI Esta Grupo STO

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2804
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado en Safety Integrated del grupo que pertenece a este accionamiento.
Estas señales son el resultado de la operación con el operador lógico Y de las diferentes señales de estado de los accionamientos contenidos en este grupo.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO en grupo selec	Sí	No	2804
01	STO en grupo activ	Sí	No	2804
02	Retardo SS1 en grupo activo	Sí	No	-
04	SBC en grupo solicitado	Sí	No	2804
05	SS1 en grupo seleccionada (funciones básicas)	Sí	No	-
06	SS1 en grupo activa (funciones básicas)	Sí	No	-
31	Requiere probar circuitos de desconexión del grupo	Sí	No	2804

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dependencia: Ver también: p9620, r9773

Atención: Si se desactiva un accionamiento perteneciente a un grupo a través de p0105, las señales de r9774 ya no se podrán visualizar correctamente (solución: extraer este accionamiento del grupo antes de la desactivación).

Nota: Un grupo se forma agrupando los bornes para la función "Par desconectado con seguridad" (STO).

El estado de un grupo de n accionamientos se indica para los accionamientos 1 a n - 1 con un retardo de un ciclo de vigilancia, por motivos internos del sistema.

r9776 SI Diagnóstico / SI Diagnóstico

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: El parámetro sirve para fines de diagnóstico.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Parámetros Safety modificados POWER ON necesario	Sí	No	-

Nota: Rel. a bit 00 = 1:

Se ha modificado por lo menos un parámetro Safety que sólo estará activo tras un POWER ON.

r9780 SI Ciclo de vigilancia (Control Unit) / SI Ciclo_vig CU

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo de ciclo para las funciones básicas de Safety Integrated en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: r9880

r9781[0...1] SI Control de cambios Suma de verificación (Control Unit) / SI Camb SumVer CU

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la suma de verificación para el seguimiento de cambios en Safety Integrated.

Estas son sumas de verificación adicionales que se forman para el seguimiento de cambios (Fingerprint en la funcionalidad "Diario de incidencias Safety") en parámetros Safety (relevantes para sumas de verificación).

Índice: [0] = Seguimiento de cambios SI Suma de verificación funcional
[1] = Seguimiento cambios SI Suma verificación dependiente hardware

Dependencia: Ver también: p9601, p9729, p9799

Ver también: F01690

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9782[0...1] Control de cambios SI Etiqueta de fecha/hora (Control Unit) / Camb SI t CU

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [h]	- [h]	- [h]

Descripción: Visualiza la etiqueta de fecha/hora de las sumas de verificación para el seguimiento de cambios en Safety Integrated.

Las etiquetas de fecha/hora se guardaron en los parámetros p9781[0] y p9781[1] para las sumas de verificación de seguimiento de cambios (Fingerprint en la funcionalidad "Diario de incidencias Safety") en parámetros Safety.

Índice: [0] = Seguimiento cambios SI Etiqueta fecha/hora Suma verific. func.
[1] = Seguimiento cambios SI Etiqueta fecha/hora Suma verific. dep. hw

Dependencia: Ver también: p9601, p9729, p9799

Ver también: F01690

p9783 SI Motion Motor síncrono Corriente impuesta sin encóder / SI Mtn MS Id s enc

SERVO, VECTOR (n/M)

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-50.00 [%]	0.00 [%]	-20.00 [%]

Descripción: Ajusta la intensidad formadora de campo en la captación de valor real de motores síncronos sin encóder.

Esta intensidad se inyecta en motores síncronos con funciones de seguridad sin encóder.

El valor debe cumplir la siguiente condición: |p0305 x p9783| >= p9588 x 1.2

Dependencia: Ver también: p9588

Ver también: C01711

Atención: Una reducción de este valor porcentual puede perjudicar la captación de valor real con motores síncronos.

Un aumento de este valor provoca una potencia disipada elevada del motor.

Nota: El parámetro sólo es activo en la captación de valor real sin encóder (p9306/p9506 = 1).

r9794[0...19] SI Lista de comparación cruzada (Control Unit) / SI Lista KDV CU

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los números de los datos comparados en cruz actualmente en la Control Unit.

La lista de datos comparados en cruz resulta en función del caso de aplicación respectivo.

Dependencia: Ver también: r9894

Nota: Ejemplo:
r9794[0] = 1 (ciclo de vigilancia)
r9794[1] = 2 (habilitación de funciones seguras)
r9794[2] = 3 (tiempo de tolerancia para conmutación F-DI)
...
La lista completa de números para los datos comparados en cruz se indica en el fallo F01611.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9795 SI Diagnóstico PARADA F (Control Unit) / SI Diag PARAD F CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el número del dato comparado en cruz que ha conducido a una PARADA F en la Control Unit.

Dependencia: Ver también: r9895
Ver también: F01611

Nota: La lista completa de números para los datos comparados en cruz se indica en el fallo F01611.

r9798 SI Suma de comprobación real Parámetros SI (Control Unit) / SI SumVer. real CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2800
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la suma de verificación de los parámetros Safety Integrated protegidos por ella en la Control Unit (suma de verificación real).

Dependencia: Ver también: p9799, r9898

p9799 SI Suma verificación teórica Parámetros SI (Control Unit) / SI SumVerif teó CU

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2800
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta la suma de verificación de los parámetros Safety Integrated protegidos por ella en la Control Unit (suma de verificación teórica).

Dependencia: Ver también: r9798, p9899

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9801 SI Habilitación funciones integradas en accto. (Motor Module) / SI Habil Func MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción:

Ajusta las habilitaciones para las funciones integradas en el Motor Module.

Dependiendo de la Control Unit y del Motor Module o Power Module utilizados sólo se permite una selección de los ajustes listados a continuación:

- p9801 = 0: funciones de seguridad integradas en el accionamiento bloqueadas.
- p9801 = 1: STO/SS1 habilitado vía bornes. Permitido si r9871.0 = 1.
- p9801 = 4: vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento habilitadas vía Terminal Module 54F (TM54F) (SINAMICS S120) o vía F-DI/F-DO integradas (SINAMICS S110). Permitido si r9871.5 = 1.
- p9801 = 5: vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento habilitadas vía Terminal Module 54F (TM54F) y STO/SS1 vía bornes (sólo SINAMICS S120). Permitido si r9871.5 = 1.
- p9801 = 8: STO/SS1 habilitado vía PROFIsafe. Permitido si r9871.6 = 1.
- p9801 = 9: STO/SS1 habilitado vía PROFIsafe y STO/SS1 vía bornes. Permitido si r9871.6 = 1.
- p9801 = 12: vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento habilitadas vía PROFIsafe. Permitido si r9871.4 = 1.
- p9801 = 13: vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento habilitadas vía PROFIsafe y STO/SS1 vía bornes. Permitido si r9871.4 = 1.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Habilitar STO (SH) vía bornes (Motor Module)	Habilitar	Bloquear	2810
02	Vigilancias de movimientos integradas en accto. (Motor Module)	Habilitar	Bloquear	-
03	Habilitar PROFIsafe (Motor Module)	Habilitar	Bloquear	-

Dependencia: Ver también: p9601, r9871

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota:

MM: Motor Module.

SI: Safety Integrated.

SMM: Safe Motion Monitoring.

STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura).

SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204).

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad).

F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad).

Por principio un cambio sólo surte efecto tras POWER ON. Excepción: Los cambios en p9801.0 son efectivos inmediatamente.

p9802 SI Habilit. funciones de mando de freno seguras (Motor Module) / SI Habil SBC MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2814
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	0

Descripción:

Ajusta las habilitaciones para la función "Mando seguro del freno" (SBC) en el Motor Module.

0: Bloquear SBC

1: Habilitar SBC

Dependencia: Ver también: p9602

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Para que actúe la función "Mando seguro de freno" deberá estar habilitada como mínimo una función de vigilancia Safety (es decir, p9501 diferente de 0 y/o p9801 diferente de 0).

Carece de sentido parametrizar "No hay freno de mantenimiento en el motor" y "Mando de freno seguro habilitado" (p1215 = 0, p9602 = p9802 = 1) si no existe realmente un freno de mantenimiento en el motor.

No tiene sentido parametrizar "Freno de mantenimiento como secuenciador, conexión vía BICO" y "Mando de freno seguro habilitado" (p1215 = 3, p9602 = 1, p9802 = 1).

No está permitido parametrizar "Freno de mantenimiento sin respuesta" y "Mando de freno seguro" habilitado" (p1278 = 1, p9602 = 1, p9802 = 1).

MM: Motor Module

SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)

SI: Safety Integrated

p9810 SI Dirección PROFIsafe (Motor Module) / SI PROFIsafe MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFE hex	0000 hex

Descripción: Ajusta la dirección frecuencia PROFIsafe del Motor Module.

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9821 BI: SI Safe Brake Adapter Fuente de señal (Motor Module) / SI SBA F_s MM

SERVO, VECTOR

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2814
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para Safe Brake Adapter (SBA).

Con esto se determina a través de qué entrada digital se lee la respuesta del Safe Brake Adapter (SBA_DIAG).

p9621/p9821 = 0:

No hay ningún Safe Brake Control (SBC) con Safe Brake Adapter (SBA).

p9621/p9821 = r0722.x (x = 0, 1 ... 7)

Safe Brake Adapter y equipo Booksize (sin Communication Interface Module (CIM)).

p9621/p9821 = r9872.3

Safe Brake Adapter y equipo Chassis (CIM).

Dependencia: Ver también: p9601, p9602, p9621

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: En la comparación cruzada entre p9621 y p9821 no se tolera ninguna diferencia.

Para utilizar la función "Safe Brake Adapter" debe aplicarse:

p9601 = p9801 <> 0 y p9602 = p9802 = 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9822[0...1] SI Relé SBA Tiempos de espera (Motor Module) / SI Relé SBA t MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2814
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [µs]	1000000.00 [µs]	[0] 100000.00 [µs] [1] 65000.00 [µs]

Descripción: Ajusta los tiempos de espera para la conexión y desconexión del relé Safe Brake Adapter.

Deben tenerse en cuenta los tiempos de espera mínimos específicos del relé para evaluar los contactos de respuesta. Para un relé, son diferentes al conectar y al desconectar.

Índice: [0] = Tiempo de espera Conectar
[1] = Tiempo de espera Desconectar

Dependencia: Ver también: p9622

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

p9850 SI Conmutación SGE Tiempo de tolerancia (Motor Module) / SI Con_SGE Tol MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2810
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [µs]	2000000.00 [µs]	500000.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de tolerancia para conmutar las entradas de seguridad (SGE) en el Motor Module.

Debido a los diferentes tiempos de ejecución ambos canales de vigilancia, una conmutación de SGE no surte efecto simultáneamente. Tras la conmutación SGE durante este tiempo muerto no se realiza ninguna comparación cruzada de datos dinámicos.

Dependencia: Ver también: p9650

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Al comparar en cruz los datos de p9650 y p9850 se tolera una diferencia de un ciclo de vigilancia Safety.

El tiempo parametrizado se redondea internamente a un múltiplo entero del tiempo de ciclo de vigilancia.

SGE: Entrada de seguridad (p. ej. bornes STO)

p9851 SI STO/SBC/SS1 Tiempo de inhibición de rebote (Motor Module) / SI STO t_inhib MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [µs]	100000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de inhibición de rebote para el borne EP del Motor Module.

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: El tiempo de inhibición de rebote se redondea a milisegundos enteros. Indica la duración máxima de un impulso parásito en las entradas digitales de seguridad que no tiene como consecuencia efectos negativos en la selección o deselección de las Safety Basic Functions.

Ejemplo:

Tiempo de inhibición de rebote = 1 ms: los impulsos parásitos de 1 ms se filtran, sólo se procesan impulsos de más de 2 ms de duración.

Tiempo de inhibición de rebote = 3 ms: los impulsos parásitos de 3 ms se filtran, sólo se procesan impulsos de más de 4 ms de duración.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9852 SI Parada segura 1 Retardo (Motor Module) / SI Paro 1 t_Ret MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [ms]	300000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descripción: Ajusta el retardo de la supresión de impulsos para "Safe Stop 1" (SS1) en el Motor Module para frenar siguiendo la rampa de deceleración DES3 (p1135).

Recomend.: Para que el accionamiento pueda recorrer completamente la rampa DES3 y pueda cerrar un freno del motor eventualmente presente, el retardo se debe ajustar del siguiente modo:

Freno de mantenimiento de motor parametrizado: retardo >= p1135 + p1228 + p1217

Freno de mantenimiento de motor no parametrizado: retardo >= p1135 + p1228

Dependencia: Ver también: p1135, p9652

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Al comparar en cruz los datos de p9652 y p9852 se tolera una diferencia de un ciclo de vigilancia Safety.

El tiempo parametrizado se redondea internamente a un múltiplo entero del tiempo de ciclo de vigilancia.

SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)

p9858 SI Tiempo transición de PARADA F a PARADA A (Motor Module) / SI PARADA F->A MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [µs]	30000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el tiempo de transición de PARADA F a PARADA A en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: p9658, r9895

Ver también: F30611

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: Al comparar en cruz los datos de p9658 y p9858 se tolera una diferencia de un ciclo de vigilancia Safety.

El tiempo parametrizado se redondea internamente a un múltiplo entero del tiempo de ciclo de vigilancia.

STOP F: Defecto en un canal de vigilancia (error en la comparación de datos en cruz)

STOP A: Supresión de impulsos vía circuito de desconexión Safety

r9870[0...3] SI Versión funciones segur. integradas en accto. (Motor Module) / SI Versión MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de Safety Integrated para las funciones de seguridad integradas en el accionamiento en el Motor Module.

Índice:
[0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)

Dependencia: Ver también: r9770, r9890

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Ejemplo:
r9870[0] = 2, r9870[1] = 60, r9870[2] = 1, r9870[3] = 0 --> Versión de Safety V02.60.01.00

r9871 SI Funciones comunes (Motor Module) / SI Func comunes MM

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2804
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la funciones de vigilancia Safety Integrated soportadas en la Control Unit y el Motor Module.
Esta indicación ha sido determinada por el Motor Module.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO vía bornes soportado	Sí	No	2804
01	SBC soportado	Sí	No	2804
02	Extended Functions soportadas (p9501 > 0)	Sí	No	2804
03	SS1 soportado	Sí	No	2804
04	Extended Functions PROFIsafe soportado	Sí	No	-
05	Extended Functions integradas en accto. soportadas (p9601.2 = 1)	Sí	No	-
06	Basic Functions PROFIsafe soportadas	Sí	No	-
07	Extended Functions sin encóder soportadas	Sí	No	-
08	Safe Brake Adapter admitido	Sí	No	-
09	Basic Functions PROFIsafe en conexión paralela soportadas	Sí	No	-
10	Extended Functions integradas en accto para conex. paralelo	Sí	No	-
11	Extended Functions SDI soportadas	Sí	No	-
12	Extended Functions SSM sin encóder soportadas	Sí	No	-
13	ESR Retardo supresión impulsos soportado	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r9771

Nota: MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (Parada segura 1)
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)
SSM: Safe Speed Monitor (Respuesta segura de vigilancia de velocidad)/SGA n < nx: Safety related output n < nx (Salida de seguridad n < nx)
ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

r9872.0...24 CO/BO: SI Estado (Motor Module) / SI Estado MM

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2804
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de Safety Integrated en el Motor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	STO en Motor Module seleccionada	Sí	No	2810
01	STO en Motor Module activ	Sí	No	2810
02	Retardo SS1 en Motor Module activo	Sí	No	2810
03	Safe Brake Adapter Señal de respuesta	Sí	No	2814
04	SBC solicitado	Sí	No	2814
05	SS1 en Motor Module seleccionada (funciones básicas)	Sí	No	-
06	SS1 en Motor Module activa (funciones básicas)	Sí	No	-
09	PARADA A no confirmable activa	Sí	No	2802
10	PARADA A activa	Sí	No	2802
15	PARADA F activa	Sí	No	2802
16	Causa STO Modo PeM Safety	Sí	No	-
17	Causa STO Selección mediante borne (funciones básicas)	Sí	No	-
18	Causa STO Selección vía SMM	Sí	No	-
20	Causa STO Selección PROFIsafe (funciones básicas)	Sí	No	-
22	Causa SS1 Selección borne (funciones básicas)	Sí	No	-
23	Causa SS1 Selección PROFIsafe (funciones básicas)	Sí	No	-
24	Módulo motor esclavo preparado para la comunicación	Sí	No	-

Dependencia: Ver también: r9772

Atención: Si se interrumpe la comunicación entre la Control Unit y el Motor Module (p. ej., al desconectar el Motor Module), ya no se actualizará este parámetro de visualización. Visualizará el último estado transmitido del Motor Module.

Nota: Rel. a bit 00:

Si STO está seleccionado, la causa se indica en el bit 16 ... 18 y en el bit 20.

Rel. a bit 05:

Si SS1 está seleccionada, la causa se indica en los bits 22 y 23.

Rel. a bit 18:

Si el bit está seteado, STO está seleccionado mediante PROFIsafe o Terminal Module 54F (TM54F).

SMM: Safe Motion Monitoring (vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento)

Rel. a bits 22, 23:

Estos bits indican a través de qué circuito se ha activado SS1, es decir, quién ha iniciado el retardo SS1.

Si no se inicia el retardo SS1 (p. ej. porque se ha activado al mismo tiempo un STO) no se setea ninguno de los dos bits.

Rel. a bit 24:

Sólo con conexión en paralelo y funciones de vigilancia de movimiento activas: Módulo motor esclavo preparado para la comunicación

r9880 SI Ciclo de vigilancia (Motor Module) / SI Ciclo_vig MM

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descripción: Visualiza el tiempo de ciclo para las funciones básicas de Safety Integrated en el Motor Module.

Dependencia: Ver también: r9780

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9881[0...11] SI Motion Sensor Module Node Identifier segundo canal / SI Mtn SM Ident

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el Node Identifier del Sensor Module que el segundo canal usa para vigilar los movimientos.

r9890[0...2] SI Versión (Sensor Module) / SI Versión SM

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de Safety Integrated en el Sensor Module.

Índice:
[0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)

Dependencia: Ver también: r9770, r9870

Nota: Ejemplo:
r9890[0] = 2, r9890[1] = 3, r9890[2] = 1 --> Versión de Safety V02.03.01

r9894[0...19] SI Lista de comparación cruzada (Motor Module) / SI Lista KDV MM

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza los números de los datos comparados en cruz actualmente en el Motor Module.
La lista de datos comparados en cruz resulta en función del caso de aplicación respectivo.

Dependencia: Ver también: r9794

Nota: Ejemplo:
r9894[0]= 1 (ciclo de vigilancia)
r9894[1] = 2 (habilitación de funciones seguras)
r9894[2] = 3 (tiempo de tolerancia para conmutación F-DI)
...
La lista completa de números para los datos comparados en cruz se indica en el fallo F30611.

r9895 SI Diagnóstico PARADA F (Motor Module) / SI Diag PARAD F MM

SERVO, VECTOR

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2802
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el número del dato comparado en cruz que ha conducido a una PARADA F en el Motor Module

Dependencia: Ver también: r9795
Ver también: F30611

Nota: La lista completa de números para los datos comparados en cruz se indica en el fallo F30611.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9897 SI Motion Supresión de impulsos Seguridad positiva Retardo (MM) / SI Mtn SImp ret MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0.00 [µs]	800000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descripción: Ajusta el retardo para la supresión de impulsos tras fallo del bus mediante valores de seguridad positiva en el Motor Module (se aplica p. ej. en ESR).

Atención: Este parámetro es sobrescrito por la función de copia de las funciones de seguridad integradas en el accionamiento.

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)

r9898 SI Suma de comprobación real Parámetros SI (Motor Module) / SI SumVer. real MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2800
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la suma de verificación de los parámetros Safety Integrated protegidos por ella en el Motor Module (suma de verificación real).

Dependencia: Ver también: r9798, p9899

p9899 SI Suma verificación teórica Parámetros SI (Motor Module) / SI SumVerif teó MM

SERVO, VECTOR	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2800
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta la suma de verificación de los parámetros Safety Integrated protegidos por ella en el Motor Module (suma de verificación teórica).

Dependencia: Ver también: p9799, r9898

r9900 Topología real Nº índices / TopoReal Índices

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la cantidad de índices de la topología real.

Dependencia: Ver también: r9901

Nota: Sólo para uso en Siemens.
El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9901[0...n] Topología real / TopRe

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** r9900	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza la topología real de la unidad de accionamiento.

La topología real se divide en varias secciones. Cada una de las informaciones siguientes se guarda bajo un índice.

Datos generales sobre la topología:
- Versión
- Atributo para comparar las topologías real y teórica
- Cantidad de componentes

Datos sobre un componente:
- Proporción de tipos de los identificadores de nodo del componente
- Cantidad de conectores DRIVE-CLiQ en el Node Identifier
- Fabricante y versión del Node Identifier
- Número de serie del Node Identifier (4 índices)
- Índice del componente
- Referencia (8 índice)
- Atributo para comparar las topologías real y teórica del componente
- Dirección para comunicación
- Cantidad de tipos de puerto
- Tipo de puerto
- Cantidad de puertos del tipo
- Dirección para comunicación del componente conectado
- Número del puerto conectado
- Dirección para comunicación del componente conectado
- Número del puerto conectado, etc.

Datos sobre el siguiente componente:
- y así sucesivamente.

Dependencia: Ver también: r9900

Nota: Sólo para uso en Siemens.

El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

p9902 Topología teórica Número de índices / TopoTeó Índices

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1	65535	1

Descripción: Ajusta la cantidad de índices de la topología teórica.

Dependencia: Ver también: p9903

Nota: Sólo para uso en Siemens.

El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9903[0...n] Topología teó / Topo teó

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** p9902	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF hex	0000 hex

Descripción:

Visualiza la topología teórica de la unidad de accionamiento.

La topología teórica se divide en varias secciones. Cada una de las informaciones siguientes se guarda bajo un índice.

Datos generales sobre la topología:

- Versión
- Atributo para comparar las topologías real y teórica
- Cantidad de componentes

Datos sobre un componente:

- Proporción de tipos de los identificadores de nodo del componente
- Cantidad de conectores DRIVE-CLiQ en el Node Identifier
- Fabricante y versión del Node Identifier
- Número de serie del Node Identifier (4 índices)
- Índice del componente
- Referencia (8 índice)
- Atributo para comparar las topologías real y teórica del componente
- Nº de componente
- Cantidad de tipos de puerto
- Tipo de puerto
- Cantidad de puertos del tipo
- Número del componente conectado
- Número del puerto conectado
- Número del componente conectado
- Número del puerto conectado, etc.

Datos sobre el siguiente componente:

- y así sucesivamente.

Dependencia:

Ver también: p9902

Nota:

La topología teórica sólo puede modificarse con el software de puesta en marcha.

Sólo para uso en Siemens.

El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

Los cambios no surtirán efecto hasta aplicarlos con p9428 = 1 o cambiar de estado de p0009 = 101 a 0 o a 111.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9904 Comparación de topología Acusar diferencias / Comp_topo conf.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción:

Si al comparar las topologías real y teórica sólo ha aparecido un error que pueda confirmarse, mediante este parámetro puede iniciarse una nueva comparación con confirmación del error en la topología real.

Diferencias confirmables:

- Comparación de topología Componente corrido
- Comparación de topología Número de serie de un componente reconocido con discrepancia (byte 3 = 1)
- Comparación de topología Conexión de un componente reconocida diferente

Existen los siguientes valores de parámetros:

p9904 = 1 --> se inicia la operación.

p9904 = 0 tras el arranque --> la operación se ha terminado correctamente.

p9904 > 1 tras el arranque --> la operación no se ha terminado correctamente.

En los bytes 4, 3, 2 figuran las causas en caso de operación no terminada correctamente.

Byte 2:

Cantidad de diferencias estructurales.

Byte 3:

Cantidad de diferencias confirmables (p9904).

Byte 4:

Cantidad de diferencias. Estas diferencias pueden solventarse de la forma siguiente:

- Ajustar la comparación de topología (p9906 ó p9907/p9908).
- Cambiar las conexiones por conector de la topología real.

La acción adecuada se elegirá en función del aviso presentado.

Nota:

Para su aplicación permanente, la confirmación del error solventable deberá guardarse de forma no volátil (p0977).

p9905 Especialización del equipo / Especialización

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	2	0

Descripción:

Con p9905 = 1 se transfieren de la topología real a la teórica los números de serie y las versiones de hardware de todos los componentes, y se arranca una nueva comparación.

Para esta especialización de los dispositivos, los componentes de la topología teórica sólo deberán diferenciarse de los de la real en el número de serie.

Con p9905 = 2 se transfieren de la topología real a la teórica los números de serie, las versiones de hardware y las referencias de todos los componentes, y se arranca una nueva comparación.

Para esta especialización de los dispositivos, los componentes de la topología teórica sólo deberán diferenciarse de los de la real en el número de serie y la referencia.

Nota:

Al final de la operación se ajusta automáticamente p9905 = 0.

Para su aplicación permanente, los datos deberán guardarse de forma no volátil (p0977).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9906 Comparación de topología Etapa de compar. de todos los compon. / Comp_topo Comp tot

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	99	0

Descripción: Ajusta el tipo de comparación entre la topología real y la teórica.
La comparación se inicia ajustando el valor deseado.

Valor:
0: Alta: Comparación toda la placa electrónica de características
1: Media: Comparación del tipo de componente y la referencia
2: Baja: Comparación de tipo de componente
3: Mínima: Comparación de clase de componente
99: La topología tiene diferentes etapas de comparación

Nota: La placa electrónica de características consta de los datos siguientes:
- Tipo de componente (p. ej. "SMC20")
- Referencia (p. ej. "6SL3055-0AA0-5BA0")
- Fabricante (p. ej. SIEMENS)
- Versión de hardware (p. ej. "A")
- Nº de serie (p. ej. "T-P30050495")

Durante la comparación de topología se comparan los datos siguientes en las topologías teórica y real:
p9906 = 0: Tipo de componente, referencia, versión del hardware, fabricante, número de serie
p9906 = 1: Tipo de componente, referencia
p9906 = 2: Tipo de componente
p9906 = 3: Clase de componente (p. ej. Sensor Module o Motor Module)

p9907 Compara. de topología Etapa de compara. del número de componente / Comp_topo Nº_comp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	199	0

Descripción: Entrada del número del componente para el que se desea cambiar el ajuste de tipo de comparación entre topología real y teórica.

Dependencia: Ver también: p9908

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9908 Comparación de topología Etapa de comparación de un componente / Comp_topo 1 Comp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	99	0

Descripción: Ajusta el tipo de comparación de un componente en la topología real y la teórica.
La comparación se inicia ajustando el valor deseado.

Valor:
0: Alta: Comparación toda la placa electrónica de características
1: Media: Comparación del tipo de componente y la referencia
2: Baja: Comparación de tipo de componente
3: Mínima: Comparación de clase de componente
99: La topología tiene diferentes etapas de comparación

Dependencia: Ver también: p9907

Nota: La placa electrónica de características consta de los datos siguientes:
- Tipo de componente (p. ej. "SMC20")
- Referencia (p. ej. "6SL3055-0AA0-5BA0")
- Fabricante (p. ej. SIEMENS)
- Versión de hardware (p. ej. "A")
- Nº de serie (p. ej. "T-P30050495")

Durante la comparación de topología se comparan los datos siguientes en las topologías teórica y real:
p9908 = 0: Tipo de componente, referencia, versión del hardware, fabricante, número de serie
p9908 = 1: Tipo de componente, referencia
p9908 = 2: Tipo de componente
p9908 = 3: Clase de componente (p. ej. Sensor Module o Motor Module)

p9909 Comparación de topología Cambio de componente / Comp_topo Cambio

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	1

Descripción: Con p9909 = 1 se pasa automáticamente de la topología real a la topología teórica el número de serie y la versión de hardware del nuevo componente reemplazado, y se guarda de forma no volátil.
En los componentes reemplazados deben coincidir en la placa electrónica de características los datos siguientes:
- Tipo de componente (p. ej. "SMC20")
- Referencia (p. ej. "6SL3055-0AA0-5BA0")

Con p9909 = 0 no se adoptan automáticamente el número de serie y la versión de hardware. La adopción de los valores se realiza con p9904.

Dependencia: Ver también: p9904, p9905

Nota: La memorización no volátil de la topología teórica modificada se lleva a cabo automáticamente al arrancar el objeto de accionamiento (p. ej. tras POWER ON).
Representan una excepción los módulos Control Unit y Option Slot:
Al sustituir estos componentes, independientemente de p9909, el número de serie y la versión de hardware se adoptan automáticamente y se memorizan de forma no volátil.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9910 Adoptar en la topología teórica componentes adicionales / Adoptar comp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 1
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	6	0

Descripción: Adoptar en la topología teórica componentes DRIVE-CLiQ enchufados adicionalmente y añadir al proyecto los objetos de accionamiento correspondientes.

Valor:
0: Nada elegido
1: Tipo objeto de accto SERVO
2: Tipo objeto de accto VECTOR
3: SINAMICS GM (DFEMV & VECTORMV)
4: SINAMICS SM (AFEMV & VECTORMV)
5: SINAMICS GL (VECTORGL)
6: SINAMICS SL (VECTORSL)

p9911[0...3] Insertar objeto de accionamiento / Insertar obj accto

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	4294967295	0

Descripción: Este parámetro permite generar nuevos objetos de accionamiento.
Índice 0:
Los valores 2...62 son admisibles.
Índice 1:
Número del tipo de objeto de accionamiento (p. ej. 11 para el tipo SERVO).
Índice 2:
Módulos de función definidos para el tipo de objeto de accionamiento.
Índice 3:
= 0: Listo.
= 1: Resetear (solo índices 0 ... 3).
= 2: Resetear todo (índices 0 ... 3 y entradas anotadas).
= 3: Comprobar y anotar para inserción.

Índice:
[0] = Objeto de accionamiento Número
[1] = Objeto de accionamiento Tipo
[2] = Objeto de accionamiento Módulos de función
[3] = Resetear o comprobar y anotar para inserción

Nota: Sólo para uso en Siemens.
El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9912[0...1] Borrar objeto de accionamiento / Borrar obj accto

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1(3)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	62	0

Descripción:
Este parámetro permite borrar objetos de accionamiento.
Índice 0:
Los valores 2...62 son admisibles.
Índice 1:
= 0: Listo.
= 1: Resetear (solo índices 0 y 1).
= 2: Resetear todo (índices 0 y 1 y entradas anotadas).
= 3: Comprobar y anotar para borrado.
= 30: Comprobar y anotar para borrado. Mantener topología teórica.

Índice:
[0] = Objeto de accionamiento Número
[1] = Resetear o comprobar y anotar para borrado

Nota:
Sólo para uso en Siemens.
El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

p9913[0...2] Modificar número de objeto de accionamiento / Modif nº_obj_accto

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1(4)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	62	0

Descripción:
Este parámetro permite asignar nuevos números a objetos de accionamiento ya existentes.
Índice 0:
Los valores 2...62 son admisibles.
Índice 1:
Los valores 2...62 son admisibles.
Índice 2:
= 0: Listo.
= 1: Resetear (solo índices 0 ... 2).
= 2: Resetear todo (índices 0 ... 2 y entradas anotadas).
= 3: Comprobar y anotar para modificación.

Índice:
[0] = Número de objeto de accionamiento antiguo
[1] = Número de objeto de accionamiento nuevo
[2] = Resetear o comprobar y anotar para modificación

Nota:
Sólo para uso en Siemens.
El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9914[0...2] Modificar número de componente / Modif nº_compon

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	199	0

Descripción:
Este parámetro permite modificar los números de los componentes para la topología.
Índice 0:
Los valores 2...199 son admisibles.
Índice 1:
Los valores 2...199 son admisibles.
Índice 2:
= 0: Listo.
= 1: Resetear (solo índices 0 ... 2).
= 2: Resetear todo (índices 0 ... 2 y entradas anotadas).
= 3: Comprobar y anotar para modificación.

Índice:
[0] = Número de componente antiguo
[1] = Número de componente nuevo
[2] = Resetear o comprobar y anotar para modificación

Nota:
Sólo para uso en Siemens.
El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

p9915 DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro / DLQ Fallo Maestro

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	0007 07FF hex	0007 02FF hex

Descripción:
Sólo para fines de servicio técnico internos de Siemens.

p9916 DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo / DLQ Fallo Esclavo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	0007 07FF hex	0007 02FF hex

Descripción:
Sólo para fines de servicio técnico internos de Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9917[0...1] Borrar componente / Borrar compon

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** C1(30)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	199	0

Descripción:
Este parámetro permite eliminar componentes superfluos no asignados de la topología teórica de componentes.
Índice 0:
Los valores 2...199 son admisibles.
Índice 1:
= 0: Listo.
= 1: Resetear (solo índices 0 y 1).
= 2: Resetear todo (índices 0 y 1 y entradas anotadas).
= 3: Comprobar y anotar para borrado.

Índice:
[0] = Número de componente
[1] = Resetear o comprobar y anotar para borrado

Nota:
Sólo para uso en Siemens.
El parámetro no se muestra en el software de puesta en marcha STARTER.

p9920[0...99] Adjudicación de licencia Introducir License Key / Entr. License Key

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción:
Entrada de la License Key para esta unidad de accionamiento..
Ejemplo de License Key:
EACZ-QBCA = 69 65 67 90 45 81 66 67 65 dec (caracteres ASCII
Índice 0 = License Key, carácter 1 (p. ej. 69 dec)
Índice 1 = License Key, carácter 2 (p. ej. 65 dec)
...
Índice 8 = License Key, carácter 9 (p. ej. 65 dec)
Índice 9 = License Key, carácter 20 (p. ej. 0 dec)
...
Con el software de puesta en marcha STARTER, los caracteres ASCII no se introducen codificados, es decir, los caracteres de la License Key se pueden introducir tal como aparecen impresos en el Certificate of License. En este caso de la codificación se encarga el STARTER.

Dependencia:
Ver también: r7843, p9921
Ver también: A13000, A13001, F13010

Atención:
Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

Nota:
Si no hay un Licence Key válido, todos los índices tienen el valor 0 decimal.
Sólo se pueden introducir los caracteres ASCII contenidos en un License Key.
Si se modifica p9920[x] al valor 0 dec, todos los índices siguientes también se ponen a 0 dec.
Tras introducir la License Key debe activarse ésta (p9921).
Una licencia insuficiente se señaliza con la alarma y LED siguientes:
- A13000 --> Derechos de licencia insuficientes
- LED READY --> Parpadea verde/rojo con 0.5 Hz

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9921 Adjudicación de licencia Activar License Key / License Key act

CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Activa la License Key entrada.
Al activar la License Key se ejecuta lo siguiente:
- Comprobar suma de verificación de la License Key entrada.
- Guardar la License Key introducida en la tarjeta de memoria, no volátil.
- Comprobar de nuevo las licencias.

Valor:
0: Inactivo
1: Iniciar activación de License Key

Dependencia: Ver también: p9920
Ver también: A13000, A13001, F13010

Nota: Antes de la activación se comprueba la License Key entrada en el parámetro p9920. Si se detecta error se rechaza la activación. En este caso se rechaza el ajuste p9921 = 1.
Si concluye con éxito la activación de la License Key se ajusta automáticamente p9921 = 0.

r9925[0...99] Archivo de firmware con error / Archiv FW error

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el directorio y el nombre del archivo detectado como no permitido al comparar con el estado de suministro.

Dependencia: Ver también: r9926
Ver también: A01016

Nota: El directorio y el nombre del archivo se visualizan en código ASCII

r9926 Estado de la comprobación de firmware / Estad comprob FW

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 2
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de la comprobación de firmware tras la conexión.
0: Firmware sin comprobar.
1: Prueba en curso.
2: Prueba concluida correctamente.
3: Prueba da error.

Dependencia: Ver también: r9925
Ver también: A01016

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9930[0...8] Libro de registro del sistema Activar / SYSLOG Activación

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	255	0

Descripción: Sólo para fines de servicio técnico.

Índice:
[0] = Nivel libro de registro del sistema (0: no activo)
[1] = COM2/COM1 (0: COM2, 1: COM1)
[2] = Activar escribir en archivo (0: no activo)
[3] = Mostrar fecha/hora (0: no mostrar)
[4] = Reservado
[5] = Reservado
[6] = Reservado
[7] = Reservado
[8] = Libro reg. sistema Tamaño archivo (pasos de 10 kB)

Atención: Antes de desconectar la Control Unit asegurarse de que esté desconectado el libro de registro (log) del sistema (p9930[0] = 0).

Si en el archivo (p9930[2] = 1) está activada la escritura, es necesario desactivarla de nuevo (p9930[2] = 0) antes de desconectar la Control Unit a fin de garantizar que el libro de registro del sistema se escribe completamente en el archivo.

p9931[0...129] Libro de registros del sistema Selección de módulo / SYSLOG Sel módulo

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Sólo para fines de servicio técnico.

p9932 Libro de registros del sistema Guardar en EEPROM / SYSLOG EEPROM sp

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** U, T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	255	0

Descripción: Sólo para fines de servicio técnico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9935.0 BO: POWER ON Señal de retardo / POWER ON t_ret

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: La salida de binector r9935.0 se ajusta después de la conexión al inicio del primer tiempo de muestreo y se resetea al cabo de aprox. 100 ms.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	POWER ON Señal de retardo	High	Low	-

p9941 Topología teórica Borrar característica de todos los componentes / Borrar caracter.

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: C1(1)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Topología	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 0

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	1	0

Descripción: Con p9941 = 1 se borran los números de serie en todos los componentes de la topología teórica (se ajustan a cero).

Esto permite modificar la asignación entre los componentes de la topología real y los de la teórica activando y desactivando de nuevo.

Nota: Al final de la operación se ajusta automáticamente p9941 = 0.

Tras p0009 = 0 se activa automáticamente un rearranque en caliente.

r9975[0...7] Tasa de carga medida del sistema / Carg med sist

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la tasa de carga medida del sistema.

Cuanto mayor sean los valores visualizados, mayor será la tasa de carga del sistema.

Índice:
[0] = Carga de tiempo de cálculo (mín)
[1] = Carga de tiempo de cálculo (media)
[2] = Carga de tiempo de cálculo (máx)
[3] = Mayor tasa de carga bruta (mín)
[4] = Mayor tasa de carga bruta (media)
[5] = Mayor tasa de carga bruta (máx)
[6] = Reservado
[7] = Reservado

Dependencia: Ver también: r9976, r9979, r9980, r9981

Ver también: F01054, F01205

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. a índice 3 ... 5:

A partir de todos los tiempos de muestreo utilizados se determinan las tasas de carga brutas. Las mayores tasas de carga brutas se reproducen aquí. El tiempo de muestreo con la mayor tasa de carga bruta se indica en r9979.

Tasa de carga bruta:

Carga de tiempo de cálculo del tiempo de muestreo considerado incluida aquella provocada por tiempos de muestreo de mayor prioridad (interrupciones).

r9976[0...7] Tasa carga sistema / Carg sist

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la tasa de carga del sistema.

Si la tasa de carga es superior al 100%, se produce el fallo F01054.

Índice:
[0] = Reservado
[1] = Carga de tiempo de cálculo
[2] = Reservado
[3] = Reservado
[4] = Reservado
[5] = Mayor tasa de carga bruta
[6] = Reservado
[7] = Reservado

Dependencia: Ver también: r9979, r9980

Ver también: F01054, F01205

Nota: Rel. a índice 1:

El valor indica la carga total de tiempo de cálculo del sistema.

Rel. a índice 5:

A partir de todos los tiempos de muestreo utilizados se determina la tasa de carga bruta. La mayor tasa de carga bruta se reproduce aquí. El tiempo de muestreo con la mayor tasa de carga bruta se indica en r9979.

Tasa de carga bruta:

Carga de tiempo de cálculo del tiempo de muestreo considerado incluida aquella provocada por tiempos de muestreo de mayor prioridad (interrupciones).

r9979 Tiempo de muestreo con la mayor tasa de carga bruta / t muest may tas br

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descripción: Visualiza el tiempo de muestreo con la mayor tasa de carga bruta.

Dependencia: Ver también: r7901, r9976

Ver también: F01054

Nota: La mayor tasa de carga bruta se indica en r9976[5].

Tasa de carga bruta:

Carga de tiempo de cálculo del tiempo de muestreo considerado incluida aquella provocada por tiempos de muestreo de mayor prioridad (interrupciones).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9980[0...101] Tasa de carga calculada de los tiempos de muestreo / Carg calc t muest

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza las tasas de carga calculadas de los tiempos de muestreo activos en base a la topología teórica existente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice:

[0] = Tasa de carga neta 0
[1] = Tasa de carga bruta 0
[2] = Tasa de carga neta 1
[3] = Tasa de carga bruta 1
[4] = Tasa de carga neta 2
[5] = Tasa de carga bruta 2
[6] = Tasa de carga neta 3
[7] = Tasa de carga bruta 3
[8] = Tasa de carga neta 4
[9] = Tasa de carga bruta 4
[10] = Tasa de carga neta 5
[11] = Tasa de carga bruta 5
[12] = Tasa de carga neta 6
[13] = Tasa de carga bruta 6
[14] = Tasa de carga neta 7
[15] = Tasa de carga bruta 7
[16] = Tasa de carga neta 8
[17] = Tasa de carga bruta 8
[18] = Tasa de carga neta 9
[19] = Tasa de carga bruta 9
[20] = Tasa de carga neta 10
[21] = Tasa de carga bruta 10
[22] = Tasa de carga neta 11
[23] = Tasa de carga bruta 11
[24] = Tasa de carga neta 12
[25] = Tasa de carga bruta 12
[26] = Tasa de carga neta 13
[27] = Tasa de carga bruta 13
[28] = Tasa de carga neta 14
[29] = Tasa de carga bruta 14
[30] = Tasa de carga neta 15
[31] = Tasa de carga bruta 15
[32] = Tasa de carga neta 16
[33] = Tasa de carga bruta 16
[34] = Tasa de carga neta 17
[35] = Tasa de carga bruta 17
[36] = Tasa de carga neta 18
[37] = Tasa de carga bruta 18
[38] = Tasa de carga neta 19
[39] = Tasa de carga bruta 19
[40] = Tasa de carga neta 20
[41] = Tasa de carga bruta 20
[42] = Tasa de carga neta 21
[43] = Tasa de carga bruta 21
[44] = Tasa de carga neta 22
[45] = Tasa de carga bruta 22
[46] = Tasa de carga neta 23
[47] = Tasa de carga bruta 23
[48] = Tasa de carga neta 24
[49] = Tasa de carga bruta 24

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[50] = Tasa de carga neta 25
[51] = Tasa de carga bruta 25
[52] = Tasa de carga neta 26
[53] = Tasa de carga bruta 26
[54] = Tasa de carga neta 27
[55] = Tasa de carga bruta 27
[56] = Tasa de carga neta 28
[57] = Tasa de carga bruta 28
[58] = Tasa de carga neta 29
[59] = Tasa de carga bruta 29
[60] = Tasa de carga neta 30
[61] = Tasa de carga bruta 30
[62] = Tasa de carga neta 31
[63] = Tasa de carga bruta 31
[64] = Tasa de carga neta 32
[65] = Tasa de carga bruta 32
[66] = Tasa de carga neta 33
[67] = Tasa de carga bruta 33
[68] = Tasa de carga neta 34
[69] = Tasa de carga bruta 34
[70] = Tasa de carga neta 35
[71] = Tasa de carga bruta 35
[72] = Tasa de carga neta 36
[73] = Tasa de carga bruta 36
[74] = Tasa de carga neta 37
[75] = Tasa de carga bruta 37
[76] = Tasa de carga neta 38
[77] = Tasa de carga bruta 38
[78] = Tasa de carga neta 39
[79] = Tasa de carga bruta 39
[80] = Tasa de carga neta 40
[81] = Tasa de carga bruta 40
[82] = Tasa de carga neta 41
[83] = Tasa de carga bruta 41
[84] = Tasa de carga neta 42
[85] = Tasa de carga bruta 42
[86] = Tasa de carga neta 43
[87] = Tasa de carga bruta 43
[88] = Tasa de carga neta 44
[89] = Tasa de carga bruta 44
[90] = Tasa de carga neta 45
[91] = Tasa de carga bruta 45
[92] = Tasa de carga neta 46
[93] = Tasa de carga bruta 46
[94] = Tasa de carga neta 47
[95] = Tasa de carga bruta 47
[96] = Tasa de carga neta 48
[97] = Tasa de carga bruta 48
[98] = Tasa de carga neta 49
[99] = Tasa de carga bruta 49
[100] = Tasa de carga neta 50
[101] = Tasa de carga bruta 50

Dependencia: Ver también: r7901, r9976, r9979

Ver también: F01054

Nota: Los tiempos de muestreo correspondientes pueden leerse en el parámetro r7901.

Tasa de carga neta:

Carga de tiempo de cálculo provocada solo por el tiempo de muestreo considerado.

Tasa de carga bruta:

Carga de tiempo de cálculo del tiempo de muestreo considerado incluida aquella provocada por tiempos de muestreo de mayor prioridad (interrupciones).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9981[0...101] Tasa de carga medida de los tiempos de muestreo / Carg med t muest

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza las tasas de cargas medidas de los tiempos de muestreo activos.

Índice:
[0] = Tasa de carga neta 0
[1] = Tasa de carga bruta 0
[2] = Tasa de carga neta 1
[3] = Tasa de carga bruta 1
[4] = Tasa de carga neta 2
[5] = Tasa de carga bruta 2
[6] = Tasa de carga neta 3
[7] = Tasa de carga bruta 3
[8] = Tasa de carga neta 4
[9] = Tasa de carga bruta 4
[10] = Tasa de carga neta 5
[11] = Tasa de carga bruta 5
[12] = Tasa de carga neta 6
[13] = Tasa de carga bruta 6
[14] = Tasa de carga neta 7
[15] = Tasa de carga bruta 7
[16] = Tasa de carga neta 8
[17] = Tasa de carga bruta 8
[18] = Tasa de carga neta 9
[19] = Tasa de carga bruta 9
[20] = Tasa de carga neta 10
[21] = Tasa de carga bruta 10
[22] = Tasa de carga neta 11
[23] = Tasa de carga bruta 11
[24] = Tasa de carga neta 12
[25] = Tasa de carga bruta 12
[26] = Tasa de carga neta 13
[27] = Tasa de carga bruta 13
[28] = Tasa de carga neta 14
[29] = Tasa de carga bruta 14
[30] = Tasa de carga neta 15
[31] = Tasa de carga bruta 15
[32] = Tasa de carga neta 16
[33] = Tasa de carga bruta 16
[34] = Tasa de carga neta 17
[35] = Tasa de carga bruta 17
[36] = Tasa de carga neta 18
[37] = Tasa de carga bruta 18
[38] = Tasa de carga neta 19
[39] = Tasa de carga bruta 19
[40] = Tasa de carga neta 20
[41] = Tasa de carga bruta 20
[42] = Tasa de carga neta 21
[43] = Tasa de carga bruta 21
[44] = Tasa de carga neta 22
[45] = Tasa de carga bruta 22
[46] = Tasa de carga neta 23
[47] = Tasa de carga bruta 23
[48] = Tasa de carga neta 24
[49] = Tasa de carga bruta 24

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[50] = Tasa de carga neta 25
[51] = Tasa de carga bruta 25
[52] = Tasa de carga neta 26
[53] = Tasa de carga bruta 26
[54] = Tasa de carga neta 27
[55] = Tasa de carga bruta 27
[56] = Tasa de carga neta 28
[57] = Tasa de carga bruta 28
[58] = Tasa de carga neta 29
[59] = Tasa de carga bruta 29
[60] = Tasa de carga neta 30
[61] = Tasa de carga bruta 30
[62] = Tasa de carga neta 31
[63] = Tasa de carga bruta 31
[64] = Tasa de carga neta 32
[65] = Tasa de carga bruta 32
[66] = Tasa de carga neta 33
[67] = Tasa de carga bruta 33
[68] = Tasa de carga neta 34
[69] = Tasa de carga bruta 34
[70] = Tasa de carga neta 35
[71] = Tasa de carga bruta 35
[72] = Tasa de carga neta 36
[73] = Tasa de carga bruta 36
[74] = Tasa de carga neta 37
[75] = Tasa de carga bruta 37
[76] = Tasa de carga neta 38
[77] = Tasa de carga bruta 38
[78] = Tasa de carga neta 39
[79] = Tasa de carga bruta 39
[80] = Tasa de carga neta 40
[81] = Tasa de carga bruta 40
[82] = Tasa de carga neta 41
[83] = Tasa de carga bruta 41
[84] = Tasa de carga neta 42
[85] = Tasa de carga bruta 42
[86] = Tasa de carga neta 43
[87] = Tasa de carga bruta 43
[88] = Tasa de carga neta 44
[89] = Tasa de carga bruta 44
[90] = Tasa de carga neta 45
[91] = Tasa de carga bruta 45
[92] = Tasa de carga neta 46
[93] = Tasa de carga bruta 46
[94] = Tasa de carga neta 47
[95] = Tasa de carga bruta 47
[96] = Tasa de carga neta 48
[97] = Tasa de carga bruta 48
[98] = Tasa de carga neta 49
[99] = Tasa de carga bruta 49
[100] = Tasa de carga neta 50
[101] = Tasa de carga bruta 50

Dependencia: Ver también: r7901, r9975, r9980

Ver también: F01054

Nota: Los tiempos de muestreo correspondientes pueden leerse en el parámetro r7901.

Tasa de carga neta:

Carga de tiempo de cálculo provocada solo por el tiempo de muestreo considerado.

Tasa de carga bruta:

Carga de tiempo de cálculo del tiempo de muestreo considerado incluida aquella provocada por tiempos de muestreo de mayor prioridad (interrupciones).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9982[0...4] Tasa carga memoria Memoria de datos / Carga mem_datos

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la tasa de carga calculada de la memoria de datos sobre la base de la topología teórica existente.

Índice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Reserved

Dependencia: Ver también: F01068

r9983[0...4] Tasa carga memoria Memoria datos medida (carga real) / Carga mem_dat med

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la tasa de carga medida de la memoria de datos sobre la base de la topología teórica existente.

Índice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Heap

Dependencia: Ver también: F01068

r9984[0...4] Tasa carga memoria Memoria de datos OA / Carga mem_datos OA

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la carga de la memoria de datos por parte de aplicaciones OA.

Índice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Reservado

Dependencia: Ver también: F01068

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9986[0...7] DRIVE-CLiQ Tasa de carga del sistema / DQ carga sist

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la tasa de carga calculada del sistema DRIVE-CLiQ sobre la base de la topología teórica existente.
Los valores sólo están disponibles en el estado RUNUP READY (800) (ver p3988).
El índice 0 ... 7 corresponde al conector DRIVE-CLiQ X100 ... X107.

Dependencia: Ver también: F01340

r9987[0...7] DRIVE-CLiQ Tasa de carga de ancho de banda / DQ Carga anch band

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la tasa de carga calculada del ancho de banda DRIVE-CLiQ sobre la base de la topología teórica existente.
Los valores sólo están disponibles en el estado RUNUP READY (800) (ver p3988).
El índice 0 ... 7 corresponde al conector DRIVE-CLiQ X100 ... X107.

Dependencia: Ver también: F01340

r9988[0...7] DRIVE-CLiQ Aprovechamiento de DPRAM / DQ Aprov DPRAM

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descripción: Visualiza la tasa de carga calculada de la DPRAM DRIVE-CLiQ sobre la base de la topología teórica existente.
Los valores sólo están disponibles en el estado RUNUP READY (800) (ver p3988).
El índice 0 ... 7 corresponde al conector DRIVE-CLiQ X100 ... X107.

Dependencia: Ver también: F01340

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9990 DO Consumo de memoria Determinación de valor real Selección / Cons mem Vreal sel

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
0	65535	0

Descripción:
El parámetro tiene significados distintos en la lectura y la escritura.
Lectura:
- Devuelve el número de áreas de memoria vigiladas.
Escritura:
- Consumo de memoria de un objeto de accionamiento: introducir el número del objeto de accionamiento
- Consumo de memoria del sistema global: introducir valor 65535

r9991[0...4] Consumo de memoria Valores reales por DO / Cons mem Vreal/DO

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Índice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Heap

r9992[0...4] Consumo de memoria Consignas por DO / Cons mem Cons/DO

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Índice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Heap

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9993[0...4] Consumo de memoria OA / Cons mem OA

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Índice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Heap

r9999[0...99] Error de software interno Diagnóstico adicional / Error_SW int Diag

CU_CX32, CU_I, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	-

Descripción: Parámetro de diagnóstico para visualizar información adicional con error de software interno.

Nota: Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

p10000 SI Tiempo de muestreo / SI t_muest

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
1.00 [ms]	25.00 [ms]	12.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de muestreo para el Terminal Module 54F (TM54F).

Nota: El tiempo de muestreo en p10000 debe ser idéntico al ciclo de vigilancia en p9500/p9300 en los accionamientos.

p10001 SI Tiempo de espera para parada de prueba en DO 0 ... DO 3 / SI t_espera DO

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
2.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de espera para la prueba de las salidas digitales 0 ... 3 (DO 0 ... DO 3).
Dentro de este tiempo, con una dinamización forzada de las salidas digitales, se debe haber detectado la señal por medio de la correspondiente entrada de relectura (p10047).

Dependencia: Ver también: p10003, p10007, p10041, p10046

Nota: El tiempo de espera debe ajustarse a un valor mayor que el tiempo de inhibición de rebote (p10017).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10002 SI Discrepancia Tiempo de vigilancia / SI Discrep t_vig

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2850, 2851
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 1.00 [ms]	**Máx.** 2000.00 [ms]	**Ajuste de fábrica** 500.00 [ms]

Descripción: Ajusta el tiempo de vigilancia para la discrepancia en las entradas digitales.
Los estados de señal en las dos entradas digitales relacionadas (F-DI) deben tener el mismo estado durante este tiempo de vigilancia.

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)

p10003 SI Dinamización forzada Temporizador / SI Din forz Tempor

TM54F_MA

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2848
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0.00 [h]	**Máx.** 8760.00 [h]	**Ajuste de fábrica** 8.00 [h]

Descripción: Ajusta el tiempo para la ejecución de la dinamización forzada (Parada de prueba).
Dentro del tiempo parametrizado deberá ejecutarse como mínimo una vez una dinamización forzada de las entradas/salidas digitales. La dinamización forzada se inicia con BI: p10007 = señal 0/1.

Dependencia: Ver también: p10001, p10007, p10046

r10004[0...1] SI Suma de verificación real Parámetro TM54F / SI CRC real TM54F

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2847
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. -	**Máx.** -	**Ajuste de fábrica** -

Descripción: Visualiza la suma de verificación real de los parámetros comprobados con suma de verificación para el Terminal Module 54F (TM54F).

Índice: [0] = Suma de verificación independiente del HW Parámetro TM54F
[1] = Suma de verificación dependiente del HW Parámetro TM54F (MM)

p10005[0...1] SI Suma de verificación teórica Parámetro TM54F / SI CRC teór TM54F

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2847
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Visualiza la suma de verificación teórica de los parámetros comprobados con suma de verificación para el Terminal Module 54F (TM54F).

Índice: [0] = Suma de verificación independiente del HW Parámetro TM54F
[1] = Suma de verificación dependiente del HW Parámetro TM54F (MM)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10006 SI Confirmación evento interno borne de entrada / SI Conf Evento int

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Selección de una entrada digital de seguridad para la señal "Confirmación evento interno" (fallo interno).
La señal se transmite a la señal de mando correspondiente de todos los accionamientos.
El flanco decreciente en esta entrada resetea el estado "Evento interno" en los accionamientos.
El flanco creciente en esta entrada provoca la confirmación de los errores de discrepancia presentes.

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Dependencia: Ver también: A35081

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, entrada de confirmación estática a cero.

p10007 BI: SI Dinamización forzada F-DO 0 ... 3 Fuente de señal / SI Di_for F-DO F_s

TM54F_MA

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32 / Binary	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2848
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0

Descripción: Ajusta la fuente de señal para disparar la parada de prueba.
Como fuente de señal se puede ajustar p. ej. una entrada digital de la Control Unit o de otro Terminal Module.
La parada de prueba se activa cuando llega un flanco 0/1 de señal.
El TM54F debe encontrarse en el estado "Listo" (p0010 = 0).

Dependencia: Ver también: p10001, p10003, p10041, p10046

Atención: Para activar la parada de prueba no deben utilizarse las entradas digitales del TM54F.

p10008 SI Modo de operación TM54F / SI Mod_op TM54F

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	1	1

Descripción: Ajusta el modo de operación para el Terminal Module 54F (TM54F).

Valor:
0: Interfaz de funciones
1: Interfaz de control

Nota: Parámetro en preparación. Esta versión de firmware no admite la interfaz de funciones.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10010[0...5] SI Objetos de accionamiento Asignación / SI Obj_accto Asig

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2847, 2848
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	62	0

Descripción: Ajusta el número de objeto de accionamiento para los accionamientos existentes.

Índice:
[0] = Accionamiento 1
[1] = Accionamiento 2
[2] = Accionamiento 3
[3] = Accionamiento 4
[4] = Accionamiento 5
[5] = Accionamiento 6

Atención: Si en un accionamiento se encuentra activado el Terminal Module 54F (TM54F) (p9601.2 = 1), su número de objeto de accionamiento tiene que estar ajustado en un índice.

Nota: Un cambio sólo surte efecto tras POWER ON.

p10011[0...5] SI Grupo de accionamientos Asignación / SI_Gr_accto Asig

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2848
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1	4	1

Descripción: Ajusta el grupo de accionamientos para los accionamientos existentes.
Un grupo de accionamientos agrupa varios accionamientos con el mismo modo de comportamiento.

Índice:
[0] = Accionamiento 1
[1] = Accionamiento 2
[2] = Accionamiento 3
[3] = Accionamiento 4
[4] = Accionamiento 5
[5] = Accionamiento 6

p10012[0...5] SI Motor Module Node Identifier Palabra 1 / SI MM Node ID 1

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Ajusta el Node Identifier actual (palabra 1, bit 0 ... 31) para los Motor Modules.

Índice:
[0] = Accionamiento 1
[1] = Accionamiento 2
[2] = Accionamiento 3
[3] = Accionamiento 4
[4] = Accionamiento 5
[5] = Accionamiento 6

Dependencia: Ver también: p10013, p10014

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: El Node Identifier (96 bits) se representa con los 3 parámetros siguientes.
p10012[0] palabra 1 (Bit 0 ... 31) para Motor Module 1
...
p10012[5] palabra 1 (Bit 0 ... 31) para Motor Module 6
p10013[0] palabra 2 (Bit 32 ... 63) para Motor Module 1
...
p10013[5] palabra 2 (Bit 32 ... 63) para Motor Module 6
p10014[0] palabra 3 (Bit 64 ... 95) para Motor Module 1
...
p10014[5] palabra 3 (Bit 64 ... 95) para Motor Module 6

p10013[0...5] SI Motor Module Node Identifier Palabra 2 / SI MM Node ID 2

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta el Node Identifier actual (palabra 2, bit 32 ... 63) para los Motor Modules.

Índice:
[0] = Accionamiento 1
[1] = Accionamiento 2
[2] = Accionamiento 3
[3] = Accionamiento 4
[4] = Accionamiento 5
[5] = Accionamiento 6

Dependencia: Ver también: p10012, p10014

Nota: Todo el Node Identifier (96 bits) se representa en p10012, p10013 y p10014.

p10014[0...5] SI Motor Module Node Identifier Palabra 3 / SI MM Node ID 3

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín. 0000 hex	**Máx.** FFFF FFFF hex	**Ajuste de fábrica** 0000 hex

Descripción: Ajusta el Node Identifier actual (palabra 3, bit 64 ... 95) para los Motor Modules.

Índice:
[0] = Accionamiento 1
[1] = Accionamiento 2
[2] = Accionamiento 3
[3] = Accionamiento 4
[4] = Accionamiento 5
[5] = Accionamiento 6

Dependencia: Ver también: p10012, p10013

Nota: Todo el Node Identifier (96 bits) se representa en p10012, p10013 y p10014.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10017 SI Entradas digitales Tiempo de inhibición de rebote / SI DI t_inhib

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: FloatingPoint32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
1.00 [ms]	100.00 [ms]	1.00 [ms]

Descripción:
Ajusta el tiempo de inhibición de rebotes en contactos para las entradas digitales.
El tiempo de inhibición de rebote se adopta redondeado a milisegundos enteros.
El tiempo de inhibición de rebotes actúa en las siguientes entradas digitales:
- Entradas digitales de seguridad (F-DI).
- Entradas digitales monocanal (DI).

Nota:
Ejemplo:
Tiempo de inhibición de rebote = 1 ms: los impulsos parásitos de 1 ms se filtran, sólo se procesan impulsos de más de 2 ms de duración.
Tiempo de inhibición de rebote = 3 ms: los impulsos parásitos de 3 ms se filtran, sólo se procesan impulsos de más de 4 ms de duración.
El resultado de la inhibición de rebote puede leerse en r10051.

p10020[0...3] SI Modo de operación especial Selección / SI MO especial Sel

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	3	1

Descripción:
Ajusta el modo de operación especial en el modo "Interfaz de funciones".
0 = Inactivo
1 = Parada de servicio segura con frenos (SS2)
2 = Parada de servicio segura sin frenos (SOS)
3 = Velocidad reducida segura sin parada (SLS)
4 = Velocidad reducida segura con validación (SS2 --> SLS)

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Dependencia:
Ver también: p10008

Nota:
Parámetro en preparación. Esta versión de firmware no admite la interfaz de funciones.
SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
SS2: Safe Stop 2 (parada segura 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10021[0...3] SI Parada de emergencia Reacción de parada / SI Par emer Parada

TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
	Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	2	0

Descripción: Ajusta la reacción de parada para el grupo de accionamientos con parada de emergencia.
El borne de entrada para la parada de emergencia se ajusta en p10038.
0 = Reacción de parada STO
1 = Reacción de parada SS1
2 = Reacción de parada SS2

Índice: [0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Dependencia: Ver también: p10008, p10038

Nota: Parámetro en preparación. Esta versión de firmware no admite la interfaz de funciones.

p10022[0...3] SI STO Borne de entrada / SI STO DI

TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para la función "STO" (modo de operación "Interfaz de control").

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice: [0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota: Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre activa.
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre inactiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
STO: Safe Torque Off (par desconectado con seguridad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10023[0...3] SI SS1 Borne de entrada / SI SS1 DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para SS1 (modo de operación "Interfaz de control").

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota:
Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre activa.
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre inactiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
SS1: Safe Stop 1 (Parada segura 1)

p10024[0...3] SI SS2 Borne de entrada / SI SS2 DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para SS2 (modo de operación "Interfaz de control").

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre activa.
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre inactiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
SS2: Safe Stop 2 (parada segura 2)

p10025[0...3] SI SOS Borne de entrada / SI SOS DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta la entrada digital de seguridad (F-DI) para la función "SOS" (modo de operación = interfaz de control).

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota: Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre activa.
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre inactiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

p10026[0...3] SI SLS Borne de entrada / SI SLS DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para SLS (modo de operación "Interfaz de control").

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota:
Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre activa.
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre inactiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)

p10027[0...3] SI Límite SLS Bit 0 Borne de entrada / SI Lím SLS 0 DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción:
Ajusta el borne de entrada para el límite SLS bit 0 (modo de operación "Interfaz de control").

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota:
Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, bit de selección permanece estático en "0".
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, bit de selección permanece estático en "1".
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10028[0...3] SI Límite SLS Bit 1 Borne de entrada / SI Lím SLS 1 DI

TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para el límite SLS bit 1 (modo de operación "Interfaz de control").

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota:
Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, bit de selección permanece estático en "0".
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, bit de selección permanece estático en "1".
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
SLS: Safely Limited Speed (Limitación segura de velocidad)

p10030[0...3] SI SDI positivo Borne de entrada / SI SDI pos DI

TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para SDI positivo (modo de operación "Interfaz de control").

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre activa.
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre inactiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p10031[0...3] SI SDI negativo Borne de entrada / SI SDI neg DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para SDI negativo (modo de operación "Interfaz de control").

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota: Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre activa.
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, función de seguridad siempre inactiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)

p10036[0...3] SI Modo de operación especial Borne de entrada / SI MO especial DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para el modo de operación especial (modo de operación "Interfaz de funciones").

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota:
Parámetro en preparación. Esta versión de firmware no admite la interfaz de funciones.

Rel. al valor = 0:

Ningún borne asignado, estático en modo especial.

Rel. al valor = 255:

Ningún borne asignación, estático en modo normal.

p10037[0...3] SI Validación Borne de entrada / SI Validación DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción:
Ajusta el borne de entrada para "validación" (modo de operación "Interfaz de funciones").

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Nota:
Parámetro en preparación. Esta versión de firmware no admite la interfaz de funciones.

Rel. al valor = 0:

Ningún borne asignado, estático sin validación.

Rel. al valor = 255:

Ningún borne asignado, estático validación.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10038[0...3] SI Parada de emergencia Borne de entrada / SI Par emer DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 4
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	255	0

Descripción: Ajusta el borne de entrada para la entrada "Parada de emergencia" (modo de operación "Interfaz de funciones").
El comportamiento de la señal de entrada se ajusta en p10021.

Valor:
0: Estático activo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Estático inactivo

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

Dependencia: Ver también: p10008, p10021

Nota: Parámetro en preparación. Esta versión de firmware no admite la interfaz de funciones.
Rel. al valor = 0:
Ningún borne asignado, estático "Parada de emergencia" activa.
Rel. al valor = 255:
Ningún borne asignado, estático sin "Parada de emergencia" activa.

p10039[0...3] SI Safe State Selección de señal / SI Safe State Sel

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2856
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 0001 bin

Descripción: Ajusta las señales para la señal Safe State específica para los grupos de accionamientos.
Bit 0 = Power_removed
Bit 1 = SS1_active
Bit 2 = SS2_active
Bit 3 = SOS_active
Bit 4 = SLS_active
Bit 5 = SDI_pos_active
Bit 6 = SDI_neg_active

Índice:
[0] = Grupo de accionamientos 1
[1] = Grupo de accionamientos 2
[2] = Grupo de accionamientos 3
[3] = Grupo de accionamientos 4

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Power_removed	Elegido	No elegido	-
01	SS1_active	Elegido	No elegido	-
02	SS2_active	Elegido	No elegido	-
03	SOS_active	Elegido	No elegido	-
04	SLS_active	Elegido	No elegido	-
05	SDI_pos_active	Elegido	No elegido	-
06	SDI_neg_active	Elegido	No elegido	-

Nota: Bit = Señal 0 --> No seleccionado

Bit = Señal 1 --> Seleccionado

Las señales seleccionadas (high-active) se combinan con el operador lógico O. Del resultado de la combinación resulta el estado "Safe State".

p10040 SI F-DI Modo de entrada / SI F-DI Modo_entr

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95) **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** -

Grupo Parám.: Safety Integrated **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Ajusta el modo de entrada de las entradas digitales de seguridad (F-DI).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	F-DI 0, DI 1+ (X521.3)	Contacto NA	Contacto NC	2850
01	F-DI 1, DI 3+ (X521.5)	Contacto NA	Contacto NC	2850
02	F-DI 2, DI 5+ (X522.2)	Contacto NA	Contacto NC	2850
03	F-DI 3, DI 7+ (X522.4)	Contacto NA	Contacto NC	2850
04	F-DI 4, DI 9+ (X522.6)	Contacto NA	Contacto NC	2850
05	F-DI 5, DI 11+ (X531.3)	Contacto NA	Contacto NC	2851
06	F-DI 6, DI 13+ (X531.5)	Contacto NA	Contacto NC	2851
07	F-DI 7, DI 15+ (X532.2)	Contacto NA	Contacto NC	2851
08	F-DI 8, DI 17+ (X532.4)	Contacto NA	Contacto NC	2851
09	F-DI 9, DI 19+ (X532.6)	Contacto NA	Contacto NC	2851

Nota: En las entradas digitales de seguridad no especificadas sólo se puede conectar un contacto NC.

p10041 SI F-DI Habilitación para prueba / SI F-DI Hab prueba

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95) **Calculado:** - **Nivel de acceso:** 3

Tipo de datos: Unsigned32 **Índice dinámico:** - **Esq. funcion.:** 2848

Grupo Parám.: Safety Integrated **Grupo de unidades:** - **Selección de unidad:** -

No en motor tipo: - **Escalado:** - **Lista experto:** 1

Mín.	Máx.	Ajuste de fábrica
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descripción: Habilitación para la integración del F-DI en la prueba (dinamización forzada) de la alimentación del sensor.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	F-DI 0, Alimentación L1+	Prueba activa	Sin prueba	-
01	F-DI 1, Alimentación L1+	Prueba activa	Sin prueba	-
02	F-DI 2, Alimentación L1+	Prueba activa	Sin prueba	-
03	F-DI 3, Alimentación L1+	Prueba activa	Sin prueba	-
04	F-DI 4, Alimentación L1+	Prueba activa	Sin prueba	-
05	F-DI 5, Alimentación L2+	Prueba activa	Sin prueba	-
06	F-DI 6, Alimentación L2+	Prueba activa	Sin prueba	-
07	F-DI 7, Alimentación L2+	Prueba activa	Sin prueba	-
08	F-DI 8, Alimentación L2+	Prueba activa	Sin prueba	-
09	F-DI 9, Alimentación L2+	Prueba activa	Sin prueba	-

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10042[0...5] SI F-DO 0 Fuentes de señal / SI F-DO 0 F_s

TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificable:** C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2857
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	0	781	0

Descripción:

Ajusta las fuentes de señal para F-DO 0.

Las 6 fuentes de señal en p10042[0...5] se combinan lógicamente con el operador Y y el resultado se emite en F-DO 0.

Valor:

0: Sin función
1: Grupo de accionamientos 1 STO activo
2: Grupo de accionamientos 1 SS1 activo
3: Grupo de accionamientos 1 SS2 activo
4: Grupo de accionamientos 1 SOS activo
5: Grupo de accionamientos 1 SLS activo
6: Grupo de accionamientos 1 SSM Respuesta activa
7: Grupo de accionamientos 1 Safestate
8: Grupo de accionamientos 1 SOS seleccionado
9: Grupo de accionamientos 1 Evento interno
10: Grupo de accionamiento 1 Nivel de SLS activo Bit 0
11: Grupo de accionamiento 1 Nivel de SLS activo Bit 1
12: Grupo de accionamiento 1 SDI positivo activo
13: Grupo de accionamiento 1 SDI negativo activo
257: Grupo de accionamientos 2 STO activo
258: Grupo de accionamientos 2 SS1 activo
259: Grupo de accionamientos 2 SS2 activo
260: Grupo de accionamientos 2 SOS activo
261: Grupo de accionamientos 2 SLS activo
262: Grupo de accionamientos 2 SSM Respuesta activa
263: Grupo de accionamientos 2 Safestate
264: Grupo de accionamientos 2 SOS seleccionado
265: Grupo de accionamientos 2 Evento interno
266: Grupo de accionamiento 2 Nivel de SLS activo Bit 0
267: Grupo de accionamiento 2 Nivel de SLS activo Bit 1
268: Grupo de accionamiento 2 SDI positivo activo
269: Grupo de accionamiento 2 SDI negativo activo
513: Grupo de accionamientos 3 STO activo
514: Grupo de accionamientos 3 SS1 activo
515: Grupo de accionamientos 3 SS2 activo
516: Grupo de accionamientos 3 SOS activo
517: Grupo de accionamientos 3 SLS activo
518: Grupo de accionamientos 3 SSM Respuesta activa
519: Grupo de accionamientos 3 Safestate
520: Grupo de accionamientos 3 SOS seleccionado
521: Grupo de accionamientos 3 Evento interno
522: Grupo de accionamiento 3 Nivel de SLS activo Bit 0
523: Grupo de accionamiento 3 Nivel de SLS activo Bit 1
524: Grupo de accionamiento 3 SDI positivo activo
525: Grupo de accionamiento 3 SDI negativo activo
769: Grupo de accionamientos 4 STO activo
770: Grupo de accionamientos 4 SS1 activo
771: Grupo de accionamientos 4 SS2 activo
772: Grupo de accionamientos 4 SOS activo
773: Grupo de accionamientos 4 SLS activo
774: Grupo de accionamientos 4 SSM Respuesta activa

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

775: Grupo de accionamientos 4 Safestate
776: Grupo de accionamientos 4 SOS seleccionado
777: Grupo de accionamientos 4 Evento interno
778: Grupo de accionamiento 4 Nivel de SLS activo Bit 0
779: Grupo de accionamiento 4 Nivel de SLS activo Bit 1
780: Grupo de accionamiento 4 SDI positivo activo
781: Grupo de accionamiento 4 SDI negativo activo

Índice: [0] = Combinación Y en entrada 1
[1] = Combinación Y en entrada 2
[2] = Combinación Y en entrada 3
[3] = Combinación Y en entrada 4
[4] = Combinación Y en entrada 5
[5] = Combinación Y en entrada 6

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

p10043[0...5] SI F-DO 1 Fuentes de señal / SI F-DO 1 F_s

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2857
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	781	0

Descripción: Ajusta las fuentes de señal para F-DO 1.
Las 6 fuentes de señal en p10043[0...5] se combinan lógicamente con el operador Y y el resultado se emite en F-DO 1.

Valor:
0: Sin función
1: Grupo de accionamientos 1 STO activo
2: Grupo de accionamientos 1 SS1 activo
3: Grupo de accionamientos 1 SS2 activo
4: Grupo de accionamientos 1 SOS activo
5: Grupo de accionamientos 1 SLS activo
6: Grupo de accionamientos 1 SSM Respuesta activa
7: Grupo de accionamientos 1 Safestate
8: Grupo de accionamientos 1 SOS seleccionado
9: Grupo de accionamientos 1 Evento interno
10: Grupo de accionamiento 1 Nivel de SLS activo Bit 0
11: Grupo de accionamiento 1 Nivel de SLS activo Bit 1
12: Grupo de accionamiento 1 SDI positivo activo
13: Grupo de accionamiento 1 SDI negativo activo
257: Grupo de accionamientos 2 STO activo
258: Grupo de accionamientos 2 SS1 activo
259: Grupo de accionamientos 2 SS2 activo
260: Grupo de accionamientos 2 SOS activo
261: Grupo de accionamientos 2 SLS activo
262: Grupo de accionamientos 2 SSM Respuesta activa
263: Grupo de accionamientos 2 Safestate
264: Grupo de accionamientos 2 SOS seleccionado
265: Grupo de accionamientos 2 Evento interno
266: Grupo de accionamiento 2 Nivel de SLS activo Bit 0
267: Grupo de accionamiento 2 Nivel de SLS activo Bit 1
268: Grupo de accionamiento 2 SDI positivo activo
269: Grupo de accionamiento 2 SDI negativo activo
513: Grupo de accionamientos 3 STO activo
514: Grupo de accionamientos 3 SS1 activo
515: Grupo de accionamientos 3 SS2 activo
516: Grupo de accionamientos 3 SOS activo
517: Grupo de accionamientos 3 SLS activo
518: Grupo de accionamientos 3 SSM Respuesta activa

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

519: Grupo de accionamientos 3 Safestate
520: Grupo de accionamientos 3 SOS seleccionado
521: Grupo de accionamientos 3 Evento interno
522: Grupo de accionamiento 3 Nivel de SLS activo Bit 0
523: Grupo de accionamiento 3 Nivel de SLS activo Bit 1
524: Grupo de accionamiento 3 SDI positivo activo
525: Grupo de accionamiento 3 SDI negativo activo
769: Grupo de accionamientos 4 STO activo
770: Grupo de accionamientos 4 SS1 activo
771: Grupo de accionamientos 4 SS2 activo
772: Grupo de accionamientos 4 SOS activo
773: Grupo de accionamientos 4 SLS activo
774: Grupo de accionamientos 4 SSM Respuesta activa
775: Grupo de accionamientos 4 Safestate
776: Grupo de accionamientos 4 SOS seleccionado
777: Grupo de accionamientos 4 Evento interno
778: Grupo de accionamiento 4 Nivel de SLS activo Bit 0
779: Grupo de accionamiento 4 Nivel de SLS activo Bit 1
780: Grupo de accionamiento 4 SDI positivo activo
781: Grupo de accionamiento 4 SDI negativo activo

Índice:
[0] = Combinación Y en entrada 1
[1] = Combinación Y en entrada 2
[2] = Combinación Y en entrada 3
[3] = Combinación Y en entrada 4
[4] = Combinación Y en entrada 5
[5] = Combinación Y en entrada 6

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

p10044[0...5] SI F-DO 2 Fuentes de señal / SI F-DO 2 F_s

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2857
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	781	0

Descripción: Ajusta las fuentes de señal para F-DO 2.

Las 6 fuentes de señal en p10044[0...5] se combinan lógicamente con el operador Y y el resultado se emite en F-DO 2.

Valor:
0: Sin función
1: Grupo de accionamientos 1 STO activo
2: Grupo de accionamientos 1 SS1 activo
3: Grupo de accionamientos 1 SS2 activo
4: Grupo de accionamientos 1 SOS activo
5: Grupo de accionamientos 1 SLS activo
6: Grupo de accionamientos 1 SSM Respuesta activa
7: Grupo de accionamientos 1 Safestate
8: Grupo de accionamientos 1 SOS seleccionado
9: Grupo de accionamientos 1 Evento interno
10: Grupo de accionamiento 1 Nivel de SLS activo Bit 0
11: Grupo de accionamiento 1 Nivel de SLS activo Bit 1
12: Grupo de accionamiento 1 SDI positivo activo
13: Grupo de accionamiento 1 SDI negativo activo
257: Grupo de accionamientos 2 STO activo
258: Grupo de accionamientos 2 SS1 activo
259: Grupo de accionamientos 2 SS2 activo
260: Grupo de accionamientos 2 SOS activo
261: Grupo de accionamientos 2 SLS activo
262: Grupo de accionamientos 2 SSM Respuesta activa

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

263: Grupo de accionamientos 2 Safestate
264: Grupo de accionamientos 2 SOS seleccionado
265: Grupo de accionamientos 2 Evento interno
266: Grupo de accionamiento 2 Nivel de SLS activo Bit 0
267: Grupo de accionamiento 2 Nivel de SLS activo Bit 1
268: Grupo de accionamiento 2 SDI positivo activo
269: Grupo de accionamiento 2 SDI negativo activo
513: Grupo de accionamientos 3 STO activo
514: Grupo de accionamientos 3 SS1 activo
515: Grupo de accionamientos 3 SS2 activo
516: Grupo de accionamientos 3 SOS activo
517: Grupo de accionamientos 3 SLS activo
518: Grupo de accionamientos 3 SSM Respuesta activa
519: Grupo de accionamientos 3 Safestate
520: Grupo de accionamientos 3 SOS seleccionado
521: Grupo de accionamientos 3 Evento interno
522: Grupo de accionamiento 3 Nivel de SLS activo Bit 0
523: Grupo de accionamiento 3 Nivel de SLS activo Bit 1
524: Grupo de accionamiento 3 SDI positivo activo
525: Grupo de accionamiento 3 SDI negativo activo
769: Grupo de accionamientos 4 STO activo
770: Grupo de accionamientos 4 SS1 activo
771: Grupo de accionamientos 4 SS2 activo
772: Grupo de accionamientos 4 SOS activo
773: Grupo de accionamientos 4 SLS activo
774: Grupo de accionamientos 4 SSM Respuesta activa
775: Grupo de accionamientos 4 Safestate
776: Grupo de accionamientos 4 SOS seleccionado
777: Grupo de accionamientos 4 Evento interno
778: Grupo de accionamiento 4 Nivel de SLS activo Bit 0
779: Grupo de accionamiento 4 Nivel de SLS activo Bit 1
780: Grupo de accionamiento 4 SDI positivo activo
781: Grupo de accionamiento 4 SDI negativo activo

Índice: [0] = Combinación Y en entrada 1
[1] = Combinación Y en entrada 2
[2] = Combinación Y en entrada 3
[3] = Combinación Y en entrada 4
[4] = Combinación Y en entrada 5
[5] = Combinación Y en entrada 6

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

p10045[0...5] SI F-DO 3 Fuentes de señal / SI F-DO 3 F_s

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2857
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0	781	0

Descripción: Ajusta las fuentes de señal para F-DO 3.

Las 6 fuentes de señal en p10045[0...5] se combinan lógicamente con el operador Y y el resultado se emite en F-DO 3.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valor:

0: Sin función
1: Grupo de accionamientos 1 STO activo
2: Grupo de accionamientos 1 SS1 activo
3: Grupo de accionamientos 1 SS2 activo
4: Grupo de accionamientos 1 SOS activo
5: Grupo de accionamientos 1 SLS activo
6: Grupo de accionamientos 1 SSM Respuesta activa
7: Grupo de accionamientos 1 Safestate
8: Grupo de accionamientos 1 SOS seleccionado
9: Grupo de accionamientos 1 Evento interno
10: Grupo de accionamiento 1 Nivel de SLS activo Bit 0
11: Grupo de accionamiento 1 Nivel de SLS activo Bit 1
12: Grupo de accionamiento 1 SDI positivo activo
13: Grupo de accionamiento 1 SDI negativo activo
257: Grupo de accionamientos 2 STO activo
258: Grupo de accionamientos 2 SS1 activo
259: Grupo de accionamientos 2 SS2 activo
260: Grupo de accionamientos 2 SOS activo
261: Grupo de accionamientos 2 SLS activo
262: Grupo de accionamientos 2 SSM Respuesta activa
263: Grupo de accionamientos 2 Safestate
264: Grupo de accionamientos 2 SOS seleccionado
265: Grupo de accionamientos 2 Evento interno
266: Grupo de accionamiento 2 Nivel de SLS activo Bit 0
267: Grupo de accionamiento 2 Nivel de SLS activo Bit 1
268: Grupo de accionamiento 2 SDI positivo activo
269: Grupo de accionamiento 2 SDI negativo activo
513: Grupo de accionamientos 3 STO activo
514: Grupo de accionamientos 3 SS1 activo
515: Grupo de accionamientos 3 SS2 activo
516: Grupo de accionamientos 3 SOS activo
517: Grupo de accionamientos 3 SLS activo
518: Grupo de accionamientos 3 SSM Respuesta activa
519: Grupo de accionamientos 3 Safestate
520: Grupo de accionamientos 3 SOS seleccionado
521: Grupo de accionamientos 3 Evento interno
522: Grupo de accionamiento 3 Nivel de SLS activo Bit 0
523: Grupo de accionamiento 3 Nivel de SLS activo Bit 1
524: Grupo de accionamiento 3 SDI positivo activo
525: Grupo de accionamiento 3 SDI negativo activo
769: Grupo de accionamientos 4 STO activo
770: Grupo de accionamientos 4 SS1 activo
771: Grupo de accionamientos 4 SS2 activo
772: Grupo de accionamientos 4 SOS activo
773: Grupo de accionamientos 4 SLS activo
774: Grupo de accionamientos 4 SSM Respuesta activa
775: Grupo de accionamientos 4 Safestate
776: Grupo de accionamientos 4 SOS seleccionado
777: Grupo de accionamientos 4 Evento interno
778: Grupo de accionamiento 4 Nivel de SLS activo Bit 0
779: Grupo de accionamiento 4 Nivel de SLS activo Bit 1
780: Grupo de accionamiento 4 SDI positivo activo
781: Grupo de accionamiento 4 SDI negativo activo

Índice:

[0] = Combinación Y en entrada 1
[1] = Combinación Y en entrada 2
[2] = Combinación Y en entrada 3
[3] = Combinación Y en entrada 4
[4] = Combinación Y en entrada 5
[5] = Combinación Y en entrada 6

Nota:

F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10046 Entrada de respuesta Activación SI F-DO / SI F-DO resp act

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2848
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	0000 bin

Descripción: Activa la entrada de relectura para las salidas digitales de seguridad (F-DO).
El modo test para la salida digital de seguridad correspondiente se ajusta en p10047.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Relectura F-DO 0	Prueba activa	Sin prueba	-
01	Relectura F-DO 1	Prueba activa	Sin prueba	-
02	Relectura F-DO 2	Prueba activa	Sin prueba	-
03	Relectura F-DO 3	Prueba activa	Sin prueba	-

Dependencia: Ver también: p10047

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

p10047[0...3] Modo Parada de prueba SI F-DO / Md Par pru SI F-DO

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Integer16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0001 bin	0011 bin	0010 bin

Descripción: Ajusta el modo de parada de prueba para la salida digital de seguridad (F-DO) correspondiente.
Índice 0: F-DO 0
Índice 1: F-DO 1
Índice 2: F-DO 2
Índice 3: F-DO 3

Valor:
1: Modo Test 1 Evaluación señal diagnóstico interna (carga pasiva)
2: Modo Test 2 Relectura de F-DO en DI (conmutación por relé)
3: Modo Test 3 Relectura de F-DO en DI (actuador con respuesta)

Nota: Rel. al valor = 1:
Si se usa este modo de test, una resistencia de carga excesiva del consumidor entre DO+ y DO- puede provocar una parada de prueba errónea. Por eso se ha de tener en cuenta que la resistencia del consumidor en una sola F-DO no sea mayor de 10 kohmios.

r10051.0...9 CO/BO: SI Entradas digitales Estado / SI DI Estado

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2850, 2851
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado monocanal, lógico y con inhibición de rebote de las entradas digitales seguras F-DI 0 ... 9 en el Terminal Module 54F (TM54F).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	F-DI 0	1 lógico	0 lógico	2850
01	F-DI 1	1 lógico	0 lógico	2850
02	F-DI 2	1 lógico	0 lógico	2850
03	F-DI 3	1 lógico	0 lógico	2850
04	F-DI 4	1 lógico	0 lógico	2850
05	F-DI 5	1 lógico	0 lógico	2851
06	F-DI 6	1 lógico	0 lógico	2851
07	F-DI 7	1 lógico	0 lógico	2851
08	F-DI 8	1 lógico	0 lógico	2851
09	F-DI 9	1 lógico	0 lógico	2851

Dependencia: Ver también: p10017, p10040

Nota: Si una función de seguridad (p. ej. vía p10022) se asigna a una entrada, entonces se aplica lo siguiente:

- "0" lógico: se selecciona la función de seguridad
- "1" lógico: se deselecciona la función de seguridad

La relación entre el nivel lógico y el nivel de tensión externo en la entrada depende de la parametrización (ver p10040) de la misma -como NA o NC- y está adaptada al uso de la función de seguridad:

Con 24 V en la entrada los NC tienen nivel lógico "1"; con 0 V, nivel lógico "0".

Con ello, si se parametriza NC/NC con 0 V en ambas entradas de la F-DI, esto hace que se seleccione la función de seguridad; con 24 V en ambas entradas, se deselecciona la función de seguridad.

Con 24 V en la entrada los NA tienen nivel lógico "0"; con 0 V, nivel lógico "1".

Con ello, si se parametriza NC/NA, los niveles 0 V/24 V hacen que se seleccione la función de seguridad; con 24 V/0 V, se deselecciona la función de seguridad.

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)

r10052.0...3 CO/BO: SI Salidas digitales Estado / SI DO Estado

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las salidas digitales en el Terminal Module 54F (TM54F).

TM54F_MA (maestro): visualiza DO-

TM54F_SL (esclavo): visualiza DO+

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DO 0	High	Low	2853
01	DO 1	High	Low	2853
02	DO 2	High	Low	2853
03	DO 3	High	Low	2853

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

r10053.0...3 CO/BO: SI Entradas digitales 20 ... 23 Estado / SI DI 20...23 Est

TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2848
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado de las entradas digitales en el Terminal Module 54F (TM54F).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	DI 20	High	Low	2853
01	DI 21	High	Low	2853
02	DI 22	High	Low	2853
03	DI 23	High	Low	2853

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r10054 SI TM54F Eventos de seguridad positiva activos / SI Seguridad act

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:

Visualiza los eventos que provocan la transferencia de señales de seguridad positiva en todos los accionamientos asignados en el TM54F. Si el segundo canal del TM54F emite señales de seguridad positiva, éstas se sincronizan en el otro canal.

Posibilidades de eliminación:

- Error en parada de prueba: realizar correctamente la parada de prueba.
- Error de software interno: sin posibilidad de eliminación, POWER ON.
- Problema de sincronización interno: sin posibilidad de eliminación, POWER ON.
- Resto de causas: eliminar la causa del fallo y realizar una confirmación segura (p10006).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Modo Puesta en marcha activo (p0010 = 95)	Sí	No	2847
01	Error de suma de verificación de los parámetros Safety	Sí	No	-
02	Problema de sincronización interno dentro de TM54F	Sí	No	-
03	Error SW interno	Sí	No	-
04	Sobretensión en el TM54F	Sí	No	-
05	Subtensión en el TM54F	Sí	No	-
06	Error en parada de prueba	Sí	No	-
07	Error en la comparación cruzada de datos dentro de TM54F	Sí	No	-
08	Sobretemperatura en el TM54F	Sí	No	-
31	Eventos de seguridad positiva activos en otro canal	Sí	No	-

r10055 SI TM54F Estado de comunicación específico del accionamiento / SI Est_com accto

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2846
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción:

Visualiza el estado de comunicación de cada uno de los accionamientos con el Terminal Module 54F (TM54F).

Con r10055 = 0 es aplicable:

Todos los accionamientos asignados en p10010 se comunican con el TM54F.

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Comunicación entre accionamiento 1 y TM54F	No establecido	Establecido	-
01	Comunicación entre accionamiento 2 y TM54F	No establecido	Establecido	-
02	Comunicación entre accionamiento 3 y TM54F	No establecido	Establecido	-
03	Comunicación entre accionamiento 4 y TM54F	No establecido	Establecido	-
04	Comunicación entre accionamiento 5 y TM54F	No establecido	Establecido	-
05	Comunicación entre accionamiento 6 y TM54F	No establecido	Establecido	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r10056.0 CO/BO: SI Estado / SI Estado

TM54F_MA

Modificable: -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
-	-	-

Descripción: Visualiza el estado del Terminal Module 54F (TM54F).

Campo de bits:

Bit	Nombre de señal	Señal 1	Señal 0	FP
00	Par prueba Est	Activo	Inactivo	-

p10061 SI Contraseña Entrada TM54F / SI Contraseñ En

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: T	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2847
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Introducción de la contraseña de Safety Integrated para el Terminal Module 54F (TM54F).
Esta contraseña es necesaria para cambios de los parámetros relevantes para la seguridad.

p10062 SI Contraseña nueva TM54F / SI Contraseñ nueva

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2847
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Introducción de la nueva contraseña de Safety Integrated para el Terminal Module 54F (TM54F).

Dependencia: El cambio de la contraseña Safety Integrated debe confirmarse en el parámetro siguiente:
Ver también: p10063

p10063 SI Contraseña Confirmación TM54F / SI Conf contraseña

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificable: C2(95)	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
Tipo de datos: Unsigned32	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** 2847
Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descripción: Confirmación de la nueva contraseña de Safety Integrated para el Terminal Module 54F (TM54F).

Dependencia: Ver también: p10062

Nota: Para fines de confirmación es necesario repetir la nueva contraseña entrada en p10062.
Tras la correcta confirmación de la nueva contraseña de Safety Integrated se ajusta automáticamente p10062 = p10063 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r10090[0...3] SI TM54F Versión / SI TM54F Versión

TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned16	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: Safety Integrated	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la versión de Safety Integrated para el Terminal Module 54F (TM54F).

Índice:
[0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)

Dependencia: Ver también: r9390, r9590, r9770, r9870, r9890

Nota: Ejemplo:
r10090[0] = 2, r10090[1] = 60, r10090[2] = 1, r10090[3] = 0 --> SI TM54F Versión V02.60.01.00

r61000[0...239] PROFINET Name of Station / PN Name of Station

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza el nombre de la estación PROFINET.

Atención: Una tabla de código ASCII (extractos) figura, p.ej., en el anexo del manual de listas.

r61001[0...3] PROFINET IP of Station / PN IP of Station

CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP (PROFINET), CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP (PROFINET), CU_S_S150PN	**Modificable:** -	**Calculado:** -	**Nivel de acceso:** 3
	Tipo de datos: Unsigned8	**Índice dinámico:** -	**Esq. funcion.:** -
	Grupo Parám.: -	**Grupo de unidades:** -	**Selección de unidad:** -
	No en motor tipo: -	**Escalado:** -	**Lista experto:** 1
	Mín.	**Máx.**	**Ajuste de fábrica**
	-	-	-

Descripción: Visualiza la IP de la estación PROFINET.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

1.3 Parámetros para juegos de datos

1.3.1 Parámetros para juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS)

Nota:

Bibliografía: /FH1/ Manual de funciones de accionamiento de SINAMICS S120
Capítulo "Juegos de datos"

La siguiente lista contiene los parámetros dependientes de los juegos de datos de mando.

Product: SINAMICS S120/S150, Version: 4402100, Language: esp, Type: CDS

p0641[0...n]	CI: Límite de intensidad variable / Límite intens. var
p0700[0...n]	Macro entradas de binector (BI) / Macro BI
p0820[0...n]	BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 0 / Selec. DDS Bit 0
p0821[0...n]	BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 1 / Selec. DDS Bit 1
p0822[0...n]	BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 2 / Selec. DDS Bit 2
p0823[0...n]	BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 3 / Selec. DDS Bit 3
p0824[0...n]	BI: Selección juego de datos de accto. DDS Bit 4 / Selec. DDS Bit 4
p0828[0...n]	BI: Conmutación motor Respuesta / Conm_mot Respuesta
p0840[0...n]	BI: CON / DES (DES1) / CON / DES (DES1)
p0844[0...n]	BI: No hay parada natural/Parada natural (DES2) Fuente de señal 1 / DES2 F_s 1
p0845[0...n]	BI: No hay parada natural/Parada natural (DES2) Fuente de señal 2 / DES2 F_s 2
p0848[0...n]	BI: Sin parada rápida/Parada rápida (DES3) Fuente de señal 1 / DES3 F_s 1
p0849[0...n]	BI: Sin parada rápida/Parada rápida (DES3) Fuente de señal 2 / DES3 F_s 2
p0852[0...n]	BI: Habilitar servicio/Bloquear servicio / Habilitar servicio
p0854[0...n]	BI: Mando por PLC/Sin mando por PLC / Mando por PLC
p0855[0...n]	BI: Abrir imprescindiblemente freno de mantenimiento / Abrir impres freno
p0856[0...n]	BI: Habilitar regulador de velocidad / Habilitar reg_n
p0856[0...n]	BI: Habilitar regulador de velocidad lineal / Habilitar reg_v
p0858[0...n]	BI: Cerrar imprescindiblemente freno de mantenimiento / Cerrar impr freno
p1000[0...n]	Macro Entrada de conector (CI) para consignas de velocidad / Macro CI n_cons
p1000[0...n]	Macro Entradas de conector (CI) para consignas de velocidad / Macro CI v_cons
p1020[0...n]	BI: Selección consigna de velocidad lineal prefijada bit 0 / v_cons_pref Bit 0
p1020[0...n]	BI: Selección consigna de velocidad de giro prefijada bit 0 / n_cons_pref Bit 0
p1021[0...n]	BI: Selección consigna de velocidad lineal prefijada bit 1 / v_cons_pref Bit 1
p1021[0...n]	BI: Selección consigna de velocidad de giro prefijada bit 1 / n_cons_pref Bit 1
p1022[0...n]	BI: Selección consigna de velocidad lineal prefijada bit 2 / v_cons_pref Bit 2
p1022[0...n]	BI: Selección consigna de velocidad de giro prefijada bit 2 / n_cons_pref Bit 2
p1023[0...n]	BI: Selección consigna de velocidad lineal prefijada bit 3 / v_cons_pref Bit 3
p1023[0...n]	BI: Selección consigna de velocidad de giro prefijada bit 3 / n_cons_pref Bit 3
p1035[0...n]	BI: Potenciómetro motorizado Subir consigna / PMot Subir
p1036[0...n]	BI: Potenciómetro motorizado Bajar consigna / PMot Bajar
p1039[0...n]	BI: Potenciómetro motorizado Inversión / PMot Inv
p1041[0...n]	BI: Potenciómetro motorizado Manual/Automático / PMot Manual/Auto
p1042[0...n]	CI: Potenciómetro motorizado Automático Consigna / PMot Cons Auto
p1043[0...n]	BI: Potenciómetro motorizado Aplicar valor definido / PMot Adoptar valor
p1044[0...n]	CI: Potenciómetro motorizado Valor definido / PMot Vdef
p1051[0...n]	CI: Límite de velocidad lineal GdR sentido positivo / v_lím GdR pos

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1051[0...n]	CI: Límite de velocidad GdR sentido de giro positivo / n_lím GdR pos
p1052[0...n]	CI: Límite de velocidad lineal GdR sentido negativo / v_lím GdR neg
p1052[0...n]	CI: Límite de velocidad GdR sentido de giro negativo / n_lím GdR neg
p1055[0...n]	BI: Jog bit 0 / Jog bit 0
p1056[0...n]	BI: Jog bit 1 / Jog bit 1
p1070[0...n]	CI: Consigna principal / Consigna principal
p1071[0...n]	CI: Consigna principal Escalado / Consig. pral Escal
p1075[0...n]	CI: Consigna adicional / Consigna adicional
p1076[0...n]	CI: Consigna adicional Escalado / Consigna ad. Escal
p1085[0...n]	CI: Límite de velocidad lineal en sentido positivo / v_lim pos
p1085[0...n]	CI: Límite de velocidad en sentido de giro positivo / n_lim pos
p1088[0...n]	CI: Límite de velocidad lineal en sentido negativo / n_lim neg
p1088[0...n]	CI: Límite de velocidad en sentido de giro negativo / n_lim neg
p1110[0...n]	BI: Bloquear sentido negativo / Bloq sent negat
p1111[0...n]	BI: Bloquear sentido positivo / Bloq sent posit
p1113[0...n]	BI: Inversión de consigna / Inv cons
p1122[0...n]	BI: Puentear generador de rampa / Puentear GdR
p1140[0...n]	BI: Habilitar generador de rampa/Bloquear generador de rampa / Habilitar GdR
p1141[0...n]	BI: Continuar generador de rampa/Congelar generador de rampa / Continuar GdR
p1142[0...n]	BI: Habilitar consigna/Bloquear consigna / Habilitar cons
p1143[0...n]	BI: Generador de rampa Aplicar valor definido / GdR Adoptar valor
p1144[0...n]	CI: Generador de rampa Valor definido / GdR vdef
p1155[0...n]	CI: Regulador de velocidad Consigna de velocidad 1 / Reg_n n_cons 1
p1155[0...n]	CI: Regulador de velocidad lineal Consigna de velocidad 1 / Reg_v v_cons 1
p1160[0...n]	CI: Regulador de velocidad Consigna de velocidad 2 / Reg_n n_cons 2
p1160[0...n]	CI: Regulador de velocidad lineal Consigna de velocidad 2 / Reg_v v_cons 2
p1201[0...n]	BI: Rearranque al vuelo Habilitación fuente de señal / RVuelo Habil F_s
p1230[0...n]	BI: Cortocircuito de inducido/frenado por corriente cont. Activación / ASC/DCBRK Act
p1235[0...n]	BI: Cortocircuito de inducido externo Respuesta de contactor / ASC ext Resp
p1330[0...n]	CI: Modo U/f Consigna de tensión independiente / Uf U_cons indep
p1356[0...n]	CI: Control por U/f Consigna ángulo / Uf Consigna ángulo
p1430[0...n]	CI: Control anticipativo de velocidad / ControlAnt_n
p1430[0...n]	CI: Control anticipativo de velocidad de giro / ControlAnt_v
p1437[0...n]	CI: Regulador de velocidad Modelo de referencia Acción I Entrada / R_n ModRef Com_I
p1440[0...n]	CI: Regulador de velocidad Velocidad real / Reg_n n_real
p1455[0...n]	CI: Regulador de velocidad de giro Ganancia P Señal de adaptación / Reg_n Adap_señ Kp
p1455[0...n]	CI: Regulador de velocidad lineal Ganancia P Señal de adaptación / Reg_v Adap_señ Kp
p1466[0...n]	CI: Regulador de velocidad Ganancia P Escalado / Reg_n Kp Escal
p1466[0...n]	CI: Regulador de velocidad lineal Ganancia P Escaldo / Reg_v Kp Escal
p1475[0...n]	CI: Regulador de velocidad Valor def. par Freno mantenimiento motor / Reg_n M_def FMM
p1476[0...n]	BI: Regulador de velocidad Parar el integrador / Reg_n Stop Integ
p1476[0...n]	BI: Regulador de velocidad lineal Congelar integrador / Reg_v Stop Integ
p1477[0...n]	BI: Regulador de velocidad Definir valor de integrador / Reg_n Set Integ
p1477[0...n]	BI: Regulador de velocidad lineal Definir valor de integrador / Reg_v Set Integ
p1478[0...n]	CI: Regulador de velocidad de giro Valor ajuste integrador / Reg_n Valor_integ
p1478[0...n]	CI: Regulador de velocidad lineal Valor ajuste integrador / Reg_v Valor_integ
p1479[0...n]	CI: Regulador de velocidad de giro Valor ajuste integrador Escalado / R_n Val_I Escala
p1486[0...n]	CI: Estatismo Par compensador / Estat M_comp
p1492[0...n]	BI: Realimentación de estatismo Habilitación / Habil. Estatismo
p1495[0...n]	CI: Control anticipativo de la aceleración / CA_a
p1497[0...n]	CI: Momento de inercia Escala / M_inerc Escal
p1497[0...n]	CI: Masa del motor Escala / Masa motor Escal
p1500[0...n]	Macro Entradas de conector (CI) para consignas de par / Macro CI M_cons

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1500[0...n]	Macro Entradas de conector (CI) para consignas de fuerza / Macro CI F_cons
p1501[0...n]	BI: Conmutar entre regulación de velocidad/par / Conmut reg_n/reg_M
p1501[0...n]	BI: Conmutar entre regulación de velocidad/fuerza / Conmut reg_n/reg_F
p1502[0...n]	BI: Congelar estimador de momento de inercia / Congel estim J
p1503[0...n]	CI: Consigna de par / M_cons
p1511[0...n]	CI: Par adicional 1 / M_adic 1
p1511[0...n]	CI: Fuerza adicional 1 / F_adic 1
p1512[0...n]	CI: Par adicional 1 Escalado / M_ad 1 Escalado
p1512[0...n]	CI: Fuerza adicional 1 Escalado / F_ad 1 Escalado
p1513[0...n]	CI: Par adicional 2 / M_adic 2
p1513[0...n]	CI: Fuerza adicional 2 / F_adic 2
p1522[0...n]	CI: Límite de par superior/en motor / M_máx sup/motor
p1522[0...n]	CI: Límite de fuerza superior/en motor / F_max sup/motor
p1522[0...n]	CI: Límite de par superior / M_máx sup
p1523[0...n]	CI: Límite de par inferior/en generador / M_máx inf/gen
p1523[0...n]	CI: Límite de fuerza inferior/en generador / F_max inf/gen
p1523[0...n]	CI: Límite de par inferior / M_máx inf
p1528[0...n]	CI: Límite de par superior/en motor Escalado / M_máx sup/mot Esc
p1528[0...n]	CI: Límite de fuerza superior/en motor Escala / F_máx sup/mot Esc
p1528[0...n]	CI: Límite de par superior Escalado / M_máx sup Escl
p1529[0...n]	CI: Límite de par inferior/en generador Escalado / M_máx inf/gen Esc
p1529[0...n]	CI: Límite de fuerza inferior/en generador Escala / F_máx inf/gen Esc
p1529[0...n]	CI: Límite de par inferior Escalado / M_máx inf Escl
p1540[0...n]	CI: Límite de par Regulador de velocidad superior Escalado / M_máx Reg_n s Esc
p1541[0...n]	CI: Límite de par Regulador de velocidad inferior Escalado / M_máx Reg_n i Esc
p1542[0...n]	CI: Desplazamiento hasta tope mecánico Reducción de par / MaTM red_M
p1542[0...n]	CI: Marcha a tope mecánico Reducción de fuerza / MaTM red_F
p1545[0...n]	BI: Desplazamiento hasta tope mecánico Activación / MaTM Activación
p1550[0...n]	BI: Adopción par actual como offset de par / Adopc. par actual
p1550[0...n]	BI: Adopción fuerza actual como offset de fuerza / Adop fuerza actual
p1551[0...n]	BI: Límite de par variable/Fuente de señal fija / Lim_M var/F_s fija
p1551[0...n]	BI: Límite de fuerza variable/Fuente de señal fija / Lim_F var/F_s fija
p1552[0...n]	CI: Límite de par superior Factor escala sin offset / M_máx s Esc s offs
p1552[0...n]	CI: Límite de fuerza superior Factor escala sin offset / F_máx s/Esc s offs
p1554[0...n]	CI: Límite de par inferior Factor escala sin offset / M_máx i Esc s offs
p1554[0...n]	CI: Límite de fuerza inferior Factor escala sin offset / F_máx if Esc s/off
p1555[0...n]	CI: Límite de potencia / P_máx
p1569[0...n]	CI: Par adicional 3 / M_adic 3
p1569[0...n]	CI: Fuerza adicional 3 / F_adic 3
p1571[0...n]	CI: Consigna de flujo adicional / Cons flujo adic
p1640[0...n]	CI: Corriente de excitación real Fuente de señal / I_exc_real F_s
p2103[0...n]	BI: 1. Confirmar fallos / 1. Confirmar
p2104[0...n]	BI: 2. Confirmar fallos / 2. Confirmar
p2105[0...n]	BI: 3. Confirmar fallos / 3. Confirmar
p2106[0...n]	BI: Fallo externo 1 / Fallo externo 1
p2107[0...n]	BI: Fallo externo 2 / Fallo externo 2
p2108[0...n]	BI: Fallo externo 3 / Fallo externo 3
p2112[0...n]	BI: Alarma externa 1 / Alarma externa 1
p2116[0...n]	BI: Alarma externa 2 / Alarma externa 2
p2117[0...n]	BI: Alarma externa 3 / Alarma externa 3
p2144[0...n]	BI: Habilitación vigilancia de bloqueo motor (negada) / Hab Bloq mot neg
p2148[0...n]	BI: Generador de rampa activo / GdR activo
p2151[0...n]	CI: Consigna de velocidad para señalizaciones / n_cons señaliz

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2151[0...n] CI: Consigna de velocidad lineal para señalizaciones / v_cons señaliz
p2154[0...n] CI: Consigna de velocidad de giro 2 / n_cons 2
p2154[0...n] CI: Consigna de velocidad lineal 2 / v_cons 2
p2200[0...n] BI: Regulador tecnológico Habilitación / R_tec Habilitac
p2220[0...n] BI: Regulador tecnológico Selección consigna de velocidad fija bit 0 / R_tec Sel. Bit 0
p2221[0...n] BI: Regulador tecnológico Selección consigna de velocidad fija bit 1 / R_tec Sel. Bit 1
p2222[0...n] BI: Regulador tecnológico Selección consigna de velocidad fija bit 2 / R_tec Sel. Bit 2
p2223[0...n] BI: Regulador tecnológico Selección consigna de velocidad fija bit 3 / R_tec Sel. Bit 3
p2235[0...n] BI: Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Subir consigna / R_tec Subir PMot
p2236[0...n] BI: Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Bajar consigna / R_tec Bajar PMot
p2253[0...n] CI: Regulador tecnológico Consigna 1 / R_tec Consig. 1
p2254[0...n] CI: Regulador tecnológico Consigna 2 / R_tec Consig. 2
p2264[0...n] CI: Regulador tecnológico Valor real / R_tec Vreal
p2286[0...n] BI: Regulador tecnológico Parar el integrador / Stop integ reg_tec
p2289[0...n] CI: Regulador tecnológico Señal control anticipativo / R_tec ContAntic
p2296[0...n] CI: Regulador tecnológico Salida Escalado / R_tec Escala sal
p2297[0...n] CI: Regulador tecnológico Limitación máxima Fuente de señal / Reg_tec Li_max F_s
p2298[0...n] CI: Regulador tecnológico Limitación mínima Fuente de señal / Reg_tec Li_min F_s
p2299[0...n] CI: Regulador tecnológico Límite de offset / Reg_tec lím offset
p3111[0...n] BI: Fallo externo 3 Habilitación / Fallo ext 3 Hab
p3112[0...n] BI: Fallo externo 3 Habilitación negada / Fallo ext 3 Hab ne
p3750[0...n] CI: APC Sensor de aceleración Entrada / APC Acel Entrada
p3784[0...n] BI: Sinc. red-accionamiento-externo Tensión superior / Sinc-Ext U sup
p3785[0...n] BI: Sinc. red-accionamiento-externo Tensión inferior / Sinc-Ext U inf
p3802[0...n] BI: Sinc. red-accionamiento Habilitación / Sinc Habilit

1.3.2 Parámetros para juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS)

Nota:

Bibliografía: /FH1/ Manual de funciones de accionamiento de SINAMICS S120
Capítulo "Juegos de datos"

La siguiente lista contiene los parámetros dependientes de los juegos de datos de accionamiento.

Product: SINAMICS S120/S150, Version: 4402100, Language: esp, Type: DDS
p0186[0...n] Juego de datos de motor (MDS) Número / MDS Número
p0187[0...n] Encóder 1 Juegos datos encóder Número / Encod 1 EDS Número
p0188[0...n] Encóder 2 Juegos datos encóder Número / Encod 2 EDS Número
p0189[0...n] Encóder 3 Juegos datos encóder Número / Encod 3 EDS Número
p0340[0...n] Cálculo automático Parámetros del motor/regulación / Cálculo Auto Par
p0572[0...n] Activar lista de exclusión / Act lista exclus.
p0578[0...n] Calcular parámetros dependientes de la tecnología / Calc. par. tecn.
p0640[0...n] Límite intensidad / Límite intensidad
p0642[0...n] Modo sin encóder Reducción de intensidad / Sin encóder Red_I
p1001[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 1 / n_cons_pref 1
p1001[0...n] CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 1 / n_cons_pref 1
p1002[0...n] CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 2 / n_cons_pref 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1002[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 2 / n_cons_pref 2
p1003[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 3 / n_cons_pref 3
p1003[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 3 / n_cons_pref 3
p1004[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 4 / n_cons_pref 4
p1004[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 4 / n_cons_pref 4
p1005[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 5 / n_cons_pref 5
p1005[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 5 / n_cons_pref 5
p1006[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 6 / n_cons_pref 6
p1006[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 6 / n_cons_pref 6
p1007[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 7 / n_cons_pref 7
p1007[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 7 / n_cons_pref 7
p1008[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 8 / n_cons_pref 8
p1008[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 8 / n_cons_pref 8
p1009[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 9 / n_cons_pref 9
p1009[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 9 / n_cons_pref 9
p1010[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 10 / n_cons_pref 10
p1010[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 10 / n_cons_pref 10
p1011[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 11 / n_cons_pref 11
p1011[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 11 / n_cons_pref 11
p1012[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 12 / n_cons_pref 12
p1012[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 12 / n_cons_pref 12
p1013[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 13 / n_cons_pref 13
p1013[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 13 / n_cons_pref 13
p1014[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 14 / n_cons_pref 14
p1014[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 14 / n_cons_pref 14
p1015[0...n]	CO: Consigna de velocidad lineal prefijada 15 / n_cons_pref 15
p1015[0...n]	CO: Consigna de velocidad de giro prefijada 15 / n_cons_pref 15
p1030[0...n]	Potenciómetro motorizado Configuración / PMot Configuración
p1037[0...n]	Potenciómetro motorizado Velocidad lineal máxima / PMot n_máx
p1037[0...n]	Potenciómetro motorizado Velocidad máxima / PMot n_máx
p1038[0...n]	Potenciómetro motorizado Velocidad lineal mínima / PMot n_mín
p1038[0...n]	Potenciómetro motorizado Velocidad mínima / PMot n_mín
p1040[0...n]	Potenciómetro motorizado Valor inicial / PMot Valor inicial
p1047[0...n]	Potenciómetro motorizado Tiempo de aceleración / PMot T aceler.
p1048[0...n]	Potenciómetro motorizado Tiempo de deceleración / PMot T deceler.
p1058[0...n]	Jog 1 Consigna de velocidad lineal / Jog 1 n_cons
p1058[0...n]	Jog 1 Consigna de velocidad / Jog 1 n_cons
p1059[0...n]	Jog 2 Consigna de velocidad lineal / Jog 2 n_cons
p1059[0...n]	Jog 2 Consigna de velocidad / Jog 2 n_cons
p1063[0...n]	Límite velocidad lineal canal consigna / Lim_v Cons
p1063[0...n]	Límite velocidad giro canal consigna / Lim_n Cons
p1080[0...n]	Velocidad lineal mínima / v_mín
p1080[0...n]	Veloc. giro mín. / n_mín
p1082[0...n]	Velocidad máx. / n_máx
p1082[0...n]	Velocidad lineal máxima / v_máx
r1082[0...n]	Emulación de encóder Velocidad de giro máxima / n_máx
p1083[0...n]	CO: Límite de velocidad en sentido de giro positivo / n_lim pos
p1083[0...n]	CO: Límite de velocidad lineal en sentido positivo / v_lim pos
p1086[0...n]	CO: Límite de velocidad en sentido de giro negativo / n_lim neg
p1086[0...n]	CO: Límite de velocidad lineal en sentido negativo / v_lim neg
p1091[0...n]	Velocidad lineal inhibida 1 / v_inhibida 1
p1091[0...n]	Velocidad inhib. 1 / n_inhibida 1
p1092[0...n]	Velocidad lineal inhibida 2 / v_inhibida 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1092[0...n]	Velocidad inhib. 2 / n_inhibida 2
p1093[0...n]	Velocidad lineal inhibida 3 / v_inhibida 3
p1093[0...n]	Velocidad inhib. 3 / n_inhibida 3
p1094[0...n]	Velocidad lineal inhibida 4 / v_inhibida 4
p1094[0...n]	Velocidad inhib. 4 / n_inhibida 4
p1101[0...n]	Velocidad lineal inhibida Ancho de banda / v_inhib Anch banda
p1101[0...n]	Velocidad inhibida Ancho de banda / n_inhib Anch banda
p1120[0...n]	Generador de rampa Tiempo de aceleración / GdR T aceler.
p1121[0...n]	Generador de rampa Tiempo de deceleración / GdR T deceler.
p1130[0...n]	Generador de rampa Tiempo redondeo inicial / GdR t_red_in
p1131[0...n]	Generador de rampa Tiempo redondeo final / GdR t_red_fin
p1134[0...n]	Generador de rampa Tipo de redondeado de rampa / GdR Tipo redondeo
p1135[0...n]	DES3 Tiempo de deceleración / DES3 t_decel
p1136[0...n]	DES3 Tiempo redondeo inicial / GdR DES3 t_red_in
p1137[0...n]	DES3 Tiempo redondeo final / GdR DES3 t_red_fin
p1145[0...n]	Generador de rampa Corrección activa / GdR Correc Int
p1148[0...n]	Generador de rampa Tolerancia para aceleración y deceler. activa / GdR Tol Ac/Dec act
p1151[0...n]	Generador de rampa Configuración / GdR Config
p1189[0...n]	Consigna de velocidad Configuración / Reg_n Config
p1189[0...n]	Consigna de velocidad lineal Configuración / Reg_v Config
p1192[0...n]	DSC Selec. encóder / DSC Selec. encóder
p1193[0...n]	DSC Adaptación de encóder Factor / DSC Adp. enc. Fact
p1200[0...n]	Rea.vuelo Modo op. / RVuelo MO
p1202[0...n]	Rea.vuelo Int. bq. / R. vuelo I_bús
p1203[0...n]	Rearranque al vuelo Velocidad de búsqueda Factor / R. vuelo v_bus Fac
p1226[0...n]	Detección de parada Umbral de velocidad / n_parada umbral_n
p1226[0...n]	Detección de parada Umbral de velocidad / v_parada umbral_v
p1240[0...n]	Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración / Reg_Vdc Config
p1243[0...n]	Regulador de Vdc_máx Factor de dinámica / Vdc_max factor_din
p1244[0...n]	Tensión circuito intermedio Umbral sup. / Umbral Vdc sup.
p1245[0...n]	Reg. de Vdc_min Umbral de conexión (respaldo cinético) / Vdc_min nivel_con
p1247[0...n]	Reg. de Vdc_mín Factor de dinámica (respaldo cinético) / Vdc_min factor_din
p1248[0...n]	Tensión en circuito intermedio Umbral inf. / Umbral Vdc inf.
p1249[0...n]	Regulador de Vdc_máx Umbral de velocidad de giro / Vdc_máx umbral_n
p1250[0...n]	Regulador de Vdc Ganancia proporcional / Reg_Vdc Kp
p1251[0...n]	Reg. Vdc Tiempo acción integral / Reg_Vdc Tn
p1252[0...n]	Reg. Vdc Tiempo acción derivada / Reg_Vdc t_a_deriv
p1255[0...n]	Umbral de tiempo del regulador de Vdc_mín / Vdc_min umbral_t
p1256[0...n]	Reg. de Vdc_mín Reacción (respaldo cinético) / Vdc_min Reacción
p1257[0...n]	Umbral de velocidad de giro del regulador de Vdc_mín / Vdc_min umbral_n
p1262[0...n]	Bypass t muerto / Bypass t_mue
p1280[0...n]	Regulador de Vdc o vigilancia de Vdc Configuración (U/f) / Reg_Vdc Config U/f
p1283[0...n]	Regulador de Vdc Factor dinámico (U/f) / Vdc_max factor_din
p1285[0...n]	Regulador de Vdc_min Nivel de conexión (respaldo cinético) (U/f) / Vdc_min nivel_con
p1287[0...n]	Regulador de Vdc_min Factor dinámico (respaldo cinético) (U/f) / Vdc_min factor_din
p1288[0...n]	Regulador de Vdc Factor de realimentación Generador rampa (U/f) / Vdc_max Factor GdR
p1289[0...n]	Regulador de Vdc_máx Umbral de velocidad de giro (U/f) / Vdc_máx umbral_n
p1290[0...n]	Regulador de Vdc Ganancia proporcional (U/f) / Reg_Vdc Kp
p1291[0...n]	Regulador de Vdc Tiempo acción integral (U/f) / Reg_Vdc Tn
p1292[0...n]	Regulador de Vdc Tiempo de acción derivada (U/f) / Reg_Vdc t_a_deriv
p1293[0...n]	Regulador de Vdc_min Limitación de salida (U/f) / Vdc_min lim salida
p1295[0...n]	Regulador de Vdc_min Umbral de tiempo (U/f) / Vdc_min umbral_t
p1296[0...n]	Regulador de Vdc_min Reacción (respaldo cinético) (U/f) / Vdc_min Reacción

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1297[0...n] Regulador de Vdc_min Factor dinámico (U/f) / Vdc_min umbral_n
p1300[0...n] Modo de operación Lazo abierto/cerrado / Modo Lazo ab/cerr
p1302[0...n] Control por U/f Configuración / U/f Configuración
p1310[0...n] Elevación de tensión permanente / Elev_U perm.
p1311[0...n] Elevación de tensión al acelerar / Elev_U aceleración
p1312[0...n] Elevación de tensión en arranque / Elev_U arranque
p1317[0...n] Control por U/f Activación / Uf act
p1318[0...n] Modo U/f Tiempo aceleración/deceleración / Uf t_acel_decel
p1319[0...n] Control por U/f Tensión a frecuencia cero / Uf U a f=0 Hz
p1320[0...n] Control por U/f Característica programable Frecuencia 1 / Uf Característ. f1
p1321[0...n] Control por U/f Característica programable Tensión 1 / Uf Característ. U1
p1322[0...n] Control por U/f Característica programable Frecuencia 2 / Uf Característ. f2
p1323[0...n] Control por U/f Característica programable Tensión 2 / Uf Característ. U2
p1324[0...n] Control por U/f Característica programable Frecuencia 3 / Uf Característ. f3
p1325[0...n] Control por U/f Característica programable Tensión 3 / Uf Característ. U3
p1326[0...n] Control por U/f Característica Frecuencia / Uf Característ. f4
p1326[0...n] Control por U/f Característica programable Frecuencia 4 / Uf Característ. f4
p1327[0...n] Control por U/f Característica Tensión / Uf Característ. U4
p1327[0...n] Control por U/f Característica programable Tensión 4 / Uf Característ. U4
p1333[0...n] Control por U/f Frecuencia de inicio FCC / U/f FCC frec inic
p1334[0...n] Control por U/f Frecuencia de inicio compensac. de deslizamiento / Inicio comp. desl.
p1335[0...n] Compensación de deslizamiento Escalado / Comp. desl. Esc
p1336[0...n] Compensación de deslizamiento Valor límite / Comp. desl. Vlim
p1338[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Ganancia / Uf Gan Amort_reso
p1339[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Constante de tiempo de filtro / Uf Amort_reso T
p1340[0...n] Regulador de frecuencia de I_max Ganancia proporcional / Reg_I_max Kp
p1341[0...n] Regulador de frecuencia para I_max Tiempo acción integral / Reg_I_max Tn
p1345[0...n] Frenado por corriente continua Ganancia proporcional / DCBRK Kp
p1345[0...n] Regulador de tensión de I_max Ganancia proporcional / Reg_U_I_max Kp
p1346[0...n] Frenado por corriente continua Tiempo de acción integral / DCBRK Tn
p1346[0...n] Regulador de tensión para I_max Tiempo acción integral / Reg_U_I_max Tn
p1349[0...n] Modo U/f Atenuación de resonancias Frecuencia máxima / Uf Aten_reso f_máx
p1350[0...n] Arranque suave / Arranque suave
p1351[0...n] CO: Freno de mantenimiento Frecuencia de inicio / Freno f_inic
p1358[0...n] Diferencia de ángulos Simetrización Ángulo real / Sim áng_real
p1400[0...n] Regulador de velocidad Configuración / Reg_n Config
p1400[0...n] Regulación de velocidad lineal Configuración / Reg_v Config
p1401[0...n] Regulador de flujo Configuración / Reg_fluj Config
p1402[0...n] Regulación de intensidad y modelo de motor Configuración / Reg_I Config
p1404[0...n] Modo sin encóder Velocidad de conmutación / Sin encóder n_conm
p1404[0...n] Modo sin encóder Velocidad de conmutación / Sin encóder v_conm
p1412[0...n] TM41 Emulación encóder Filtro consigna velocidad Tiempo muerto / n_cons t muer
p1413[0...n] Filtro de velocidad de giro real Activación / filt_n_real Act
p1413[0...n] Filtro de velocidad lineal real Activación / filt_v_real Act
p1414[0...n] Filtro de consigna de velocidad Activación / n_cons_filt act
p1414[0...n] Filtro de consigna de velocidad Activación / v_cons_filt act
p1414[0...n] TM41 Emulación encóder Filtro consigna de velocidad Activación / n_cons_filt act
p1415[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Tipo / n_cons_filt 1 Tipo
p1415[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 1 Tipo / v_cons_filt 1 Tipo
p1416[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Constante de tiempo / n_cons_filt 1 T
p1416[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 1 Constante de tiempo / v_cons_filt 1 T
p1417[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Frec. propia en denominador / n_cons_filt 1 fn_n
p1417[0...n] Filtro consigna de velocidad lineal 1 Denominador frec. propia / v_cons_filt 1 fn_n

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1417[0...n] TM41 Filtro consigna de velocidad 1 Frec. propia en denominador / n_cons_filt 1 fn_n
p1418[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Atenuación en denominador / n_cons_filt 1 D_n
p1418[0...n] Filtro consigna de velocidad lineal 1 Atenuación en denominador / v_cons_filt 1 D_n
p1418[0...n] TM41 Filtro de consigna de velocidad 1 Atenuación en denominador / n_cons_filt 1 D_n
p1419[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Frecuencia propia en numerador / n_cons_filt 1 fn_z
p1419[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 1 Numerador frec. propia / v_cons_filt 1 fn_z
p1420[0...n] Filtro de consigna de velocidad 1 Atenuación en numerador / n_cons_filt 1 D_z
p1420[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 1 Numerador de atenuación / v_cons_filt 1 D_z
p1421[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Tipo / n_cons_filt 2 Tipo
p1421[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 2 Tipo / v_cons_filt 2 Tipo
p1422[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Constante de tiempo / n_cons_filt 2 T
p1422[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 2 Constante de tiempo / v_cons_filt 2 T
p1423[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Frec. propia en denominador / n_cons_filt 2 fn_n
p1423[0...n] Filtro consigna de velocidad lineal 2 Denominador frec. propia / v_cons_filt 2 fn_n
p1424[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Atenuación en denominador / n_cons_filt 2 D_n
p1424[0...n] Filtro consigna de velocidad lineal 2 Atenuación en denominador / v_cons_filt 2 D_n
p1425[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Frecuencia propia en numerador / n_cons_filt 2 fn_z
p1425[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 2 Numerador frec. propia / v_cons_filt 2 fn_z
p1426[0...n] Filtro de consigna de velocidad 2 Atenuación en numerador / n_cons_filt 2 D_z
p1426[0...n] Filtro de consigna de velocidad lineal 2 Numerador de atenuación / v_cons_filt 2 D_z
p1428[0...n] Control anticipativo de velocidad de giro Simetri. Tiempo muerto / n_ant sim t_mue
p1428[0...n] Control anticipativo velocidad lin Simetrización Tiempo muerto / v_ant sim t_mue
p1429[0...n] Control anticipativo de velocidad de giro Simet. Cons. de tiempo / CtrAnt_n T Sim
p1429[0...n] Control anticipativo velocidad lineal Simetrización Cte. tiempo / CtrAnt_v T Sim
p1433[0...n] Regulador de velocidad Modelo de referencia Frecuencia propia / Reg_n ModRef fn
p1433[0...n] Regulador de velocidad lineal Modelo de ref. Frecuencia propia / Reg_v ModRef fn
p1434[0...n] Regulador de velocidad Modelo de referencia Amortiguación / Reg_n ModRef D
p1434[0...n] Regulador de velocidad lineal Modelo de referencia Atenuación / Reg_v ModRef D
p1435[0...n] Regulador de velocidad Modelo de referencia Tiempo muerto / Reg_n ModRef t_mue
p1435[0...n] Regulador de velocidad lineal Modelo de referencia Tiempo muerto / Reg_v ModRef t_mue
p1441[0...n] Velocidad real Tiempo de filtro / n_real T_filtro
p1441[0...n] Velocidad real Tiempo de filtro / v_real T_filtro
p1442[0...n] Regulador velocidad giro Velocidad giro real Tiempo filtro / n_Reg n_real T_flt
p1446[0...n] Filtro de velocidad de giro real Tipo / filt_n_real Tipo
p1446[0...n] Filtro de velocidad lineal real Tipo / filt_v_real Tipo
p1447[0...n] Filtro velocidad de giro real Frecuencia propia en denominador / filt_n_real fn_d
p1447[0...n] Filtro de velocidad lineal real Frecuencia propia en denominador / filt_v_real fn_d
p1448[0...n] Filtro de velocidad de giro real Atenuación en denominador / filt_n_real At_d
p1448[0...n] Filtro de velocidad lineal real Atenuación en denominador / filt_v_real At_d
p1449[0...n] Filtro de velocidad de giro real Frecuencia propia en numerador / filt_n_real fn_n
p1449[0...n] Filtro de velocidad lineal real Frecuencia propia en numerador / filt_v_real fn_n
p1450[0...n] Filtro de velocidad de giro real Atenuación en numerador / filt_n_real At_n
p1450[0...n] Filtro de velocidad lineal real Atenuación en numerador / filt_v_real At_n
p1451[0...n] Velocidad de giro real Tiempo de filtro sin encóder / n_rea t_flt s/enc
p1451[0...n] Velocidad lineal real Tiempo de filtro sin encóder / v_rea t_flt s/enc
p1451[0...n] Modelo de motor Velocidad de giro real Tiempo de filtro SLVC / Md_mt n_rea t_flt
p1452[0...n] Regulador velocidad giro Velocidad real Tiempo de filtro (SLVC) / n_R n_rea T_g SLVC
p1456[0...n] Regulador vel giro Ganancia P Adapt. Punto de actuación inferior / Reg_n Adap Kp inf
p1456[0...n] Regulador vel. lineal Ganancia P Adapt. Punto actuación inferior / Reg_v Adap Kp inf
p1457[0...n] Reg. velocidad giro Ganancia P Adapt. Punto actuación superior / Reg_n Adap Kp sup
p1457[0...n] Regulador vel. lineal Ganancia P Adapt. Punto actuación superior / Reg_v Adap Kp sup
p1458[0...n] Factor de adaptación inferior / Factor_adap inf
p1459[0...n] Factor de adaptación superior / Factor_adap sup

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1460[0...n] Reg. de velocidad giro Ganancia P Velocidad para adapt. inferior / Reg_n Kp n inf
p1460[0...n] Regulador velocidad lineal Ganancia P Señal de adaptación inf / Reg_v Kp n inf
p1461[0...n] Regul. de veloc. Kp Velocidad para adapt. sup. Escala / Reg_n Kp n sup
p1461[0...n] Regulador velocidad lineal Ganancia P Señal de adaptación sup / Reg_v Kp n sup
p1462[0...n] Regul. de veloc. Tiempo de acción integ. Veloc. para adapt. inf. / Reg_n Tn n inf
p1462[0...n] Regul. veloc. lineal Tiempo acción integral Velocidad adapt inf / Reg_v Tn n inf
p1463[0...n] Regulador de velocidad Tn Velocidad para adapt. sup. Escala / Reg_n Tn n sup
p1463[0...n] Regul. veloc. lineal Tiempo acción integral Velocidad adapt sup / Reg_v Tn n sup
p1464[0...n] Regulador de velocidad Velocidad para adaptación inferior / Reg_n n inf
p1464[0...n] Regulador de velocidad lineal Velocidad de adaptación inferior / Reg_v n inf
p1465[0...n] Regulador de velocidad Velocidad para adaptación superior / Reg_n n sup
p1465[0...n] Regulador de velocidad lineal Velocidad de adaptación superior / Reg_v n sup
p1470[0...n] Regulador de velocidad Modo sin encóder Ganancia P / Reg_n SLVC Kp
p1470[0...n] Regulador de velocidad lineal Modo sin encóder Ganancia P / Reg_v SLVC Kp
p1472[0...n] Regulad. de velocidad Modo sin encóder Tiempo de acción integral / Reg_n SLVC Tn
p1472[0...n] Regulador veloc .lineal Modo sin encóder Tiempo acción integral / Reg_v SLVC Tn
p1487[0...n] Estatismo Par compensador Escalado / Estat M_comp Escl
p1488[0...n] Entrada de estatismo Fuente / E estatismo Fuente
p1489[0...n] Realimentación estatismo Escalado / Estatismo Escalado
p1494[0...n] Regulador velocidad Realimentación integrador Cte. de tiempo / Reg_n Reset_Intg T
p1494[0...n] Regulador vel. lineal Realimentación integrador Cte de tiempo / Reg_v Reset_Intg T
p1496[0...n] Control anticipativo de aceleración Escalado / a_ant Escalado
p1498[0...n] Carga Momento de inercia / Carga Inercia
p1498[0...n] Carga Masa / Carga Masa
p1499[0...n] Aceleración con regulación de par Escalado / a con reg_ M_ Esc
p1514[0...n] Par adicional 2 Escalado / M_ad 2 Escalado
p1517[0...n] Par acelerador Constante de tiempo de filtro / M_aceler T_filtr
p1517[0...n] Fuerza aceleradora Constante de tiempo de filtro / F_aceler T_filtr
p1520[0...n] CO: Límite de par superior/en motor / M_máx sup/motor
p1520[0...n] CO: Límite de fuerza superior/en motor / F_max sup/motor
p1520[0...n] CO: Límite de par superior / M_máx sup
p1521[0...n] CO: Límite de par inferior/en generador / M_máx inf/gen
p1521[0...n] CO: Límite de fuerza inferior/en generador / F_max inf/gen
p1521[0...n] CO: Límite de par inferior / M_máx inf
p1524[0...n] CO: Límite de par superior/en motor Escalado / M_máx sup/mot Esc
p1524[0...n] CO: Límite de fuerza superior/en motor Escala / F_máx sup/mot Esc
p1524[0...n] CO: Límite de par superior Escalado / M_máx sup Escl
p1525[0...n] CO: Límite de par inferior/en generador Escalado / M_máx inf/gen Esc
p1525[0...n] CO: Límite de fuerza inferior/en generador Escala / F_máx inf/gen Esc
p1525[0...n] CO: Límite de par inferior Escalado / M_máx inf Escl
p1530[0...n] Límite de potencia en modo motor / P_máx mot
p1531[0...n] Límite de potencia en modo generador / P_máx gen
p1532[0...n] CO: Límite de par Offset / M_max Offset
p1532[0...n] CO: Offset de fuerza Límite de fuerza / F_max Offset
p1556[0...n] Límite de potencia Escala / Escal p_máx
p1570[0...n] CO: Consigna de flujo / Consigna de flujo
p1572[0...n] Consigna de flujo adicional / Cons flujo adic
p1573[0...n] Umbral de flujo Magnetización / Umb_fluj Magn
p1574[0...n] Reserva dinámica de tensión / U_reserva dinámica
p1576[0...n] Elevación de flujo Velocidad para adaptación inferior / Elev flujo n inf
p1577[0...n] Elevación de flujo Velocidad para adaptación superior / Elev flujo n sup
p1578[0...n] Reducción de flujo Debilitación de flujo Tiempo de filtro / Red_fluj Deb T_fil
p1579[0...n] Reducción de flujo Establecimiento de flujo Tiempo de filtro / Red_fluj Est T_fil

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1580[0...n]	Optimización de rendimiento / Opt. rendimiento
p1581[0...n]	Reducción de flujo Factor / Red_fluj Factor
p1582[0...n]	Consigna de flujo Tiempo de filtro / Cons flujo t_filtr
p1584[0...n]	Debilitamiento de campo Consigna de flujo Tiempo de filtro / Deb campo T_filt
p1585[0...n]	Flujo real Tiempo de filtro / Flujo real t_filtr
p1586[0...n]	Característica debilitamiento de campo Escala / DebilCamp Esc
p1590[0...n]	Regulador de flujo Ganancia P / Reg_flujo Kp
p1592[0...n]	Regulador de flujo Tiempo de acción integral / Reg_flujo Tn
p1594[0...n]	Regulador de debilit. de campo Ganancia P / Reg_cam Kp
p1596[0...n]	Regulador de debilitamiento de campo Tiempo acción integral / Reg_DebilCamp Tn
p1599[0...n]	Regulador de flujo Diferencia de corriente de excitación / Reg_fluj Dif_I_exc
p1600[0...n]	Regulador de flujo P Ganancia P / Reg_flujo P Kp
p1604[0...n]	Método de impulsos Límite de intensidad / Imp Lím intens
p1605[0...n]	Método de impulsos Patrón Configuración / Patr impul config
p1607[0...n]	Método de impulsos Excitación / Impulsos excit
p1609[0...n]	Modo I/F Consigna de intensidad / Modo I/f Cons_I
p1610[0...n]	Consigna de par estática (SLVC) / M_cons estático
p1611[0...n]	Par acelerador adicional (SLVC) / M_ad_aceler
p1612[0...n]	Consigna de intensidad Lazo abierto sin encóder / I_cons sin encóder
p1612[0...n]	Consigna de intensidad magnetizante controlada / Id_cons ctrl
p1616[0...n]	Consigna de intensidad Tiempo de filtro / I_cons T_filtro
p1619[0...n]	Corrección consigna/valor real Umbral / Corr ConsReal Um
p1620[0...n]	Intensidad estatórica mínima / I_estátor mín
p1621[0...n]	Velocidad de conmutación a cos phi = 1 interno / n_conm cos phi=1
p1622[0...n]	Consigna de intensidad formadora de campo Cte de tiempo filtro / Cons_Id T_filtro
p1625[0...n]	Consigna corriente de excitación Calibración / Cons_I_exc Cal
p1628[0...n]	Regulador de modelo de corriente Factor dinámico / Reg_mod_I F dinam
p1629[0...n]	Regulador de modelo de corriente Ganancia P / Reg_mod_I Kp
p1630[0...n]	Regulador de modelo de corriente Tiempo acción integral / Reg_mod_I Tn
p1642[0...n]	Intensidad mínima de excitación / I_exc mínima
p1643[0...n]	Ganancia Regulación Intensidad mínima de excitación / I_exc mín Kp
p1653[0...n]	Cons. intensidad formadora par Tiempo filt. mínimo / Isq_s T_filtr mín
p1654[0...n]	Cons. intensidad formadora par Tiempo filt. Debilitamiento campo / Isq_s T_filt DebC
p1656[0...n]	Filtro de consigna de intensidad Activación / I_cons_filt act
p1656[0...n]	Filtro de consigna de intensidad/velocidad real Activación / I_cons_filt act
p1657[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 1 Tipo / I_cons_filt 1 Tipo
p1658[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 1 Denominador de frec. propia / I_cons_filt 1 fn_n
p1659[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 1 Denominador de atenuación / I_cons_filt 1 D_n
p1660[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 1 Numerador de frec. propia / I_cons_filt 1 fn_z
p1661[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 1 Numerador de atenuación / I_cons_filt 1 D_z
p1662[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 2 Tipo / I_cons_filt 2 Tipo
p1663[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 2 Denominador de frec. propia / I_cons_filt 2 fn_n
p1664[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 2 Denominador de atenuación / I_cons_filt 2 D_n
p1665[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 2 Numerador de frec. propia / I_cons_filt 2 fn_z
p1666[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 2 Numerador de atenuación / I_cons_filt 2 D_z
p1667[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 3 Tipo / I_cons_filt 3 Tipo
p1668[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 3 Denominador de frec. propia / I_cons_filt 3 fn_n
p1669[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 3 Denominador de atenuación / I_cons_filt 3 D_n
p1670[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 3 Numerador de frec. propia / I_cons_filt 3 fn_z
p1671[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 3 Numerador de atenuación / I_cons_filt 3 D_z
p1672[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 4 Tipo / I_cons_filt 4 Tipo
p1673[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 4 Denominador de frec. propia / I_cons_filt 4 fn_n
p1674[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 4 Denominador de atenuación / I_cons_filt 4 D_n

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1675[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 4 Numerador de frec. propia / I_cons_filt 4 fn_n
p1676[0...n]	Filtro de consigna de intensidad 4 Numerador de atenuación / I_cons_filt 4 D_z
p1677[0...n]	Filtro de velocidad real 5 Tipo / n_real_filt 5 Tipo
p1678[0...n]	Filtro de velocidad real 5 Frec. propia en denominador / n_real_filt 5 fn_n
p1679[0...n]	Filtro de velocidad real 5 Atenuación en denominador / n_real_flt 5 At_dn
p1680[0...n]	Filtro de velocidad real 5 Frecuencia propia en numerador / n_rea_flt 5 fn_nm
p1681[0...n]	Filtro de velocidad real 5 Atenuación en numerador / n_rea_flt 5 At_nm
p1701[0...n]	Regulador de intensidad Modelo de referencia Tiempo muerto / Reg_I ModRef t_mue
p1702[0...n]	Control anticipativo de regulador de intensidad Isd Escalado / CA_Reg_Isd Esc
p1703[0...n]	Control anticipativo de regulador de intensidad Isq Escalado / CA_Reg_Isq Esc
p1704[0...n]	Control anticipativo de regulador de intensidad Isq Escalado FEM / Reg_Isq esc FEM
p1705[0...n]	Corrección consigna/v real flujo Umbral / Corr flujo Umbral
p1715[0...n]	Regulador de intensidad Ganancia P / Reg_I Kp
p1717[0...n]	Regulador de intensidad Tiempo de acción integral / Reg_I Tn
p1726[0...n]	Desacoplamiento de rama en cuadratura Escalado / Des_Cuad Esc
p1727[0...n]	Desacoplam. rama en cuadratura en límite de tensión Escalado / Des_Cuadr EscUmax
p1730[0...n]	Regulador Isd Acción integral Umbral de estrangulamiento / Reg_Isd umbral_I
p1740[0...n]	Ganancia Amortiguación de resonancia en regulación sin encóder / Ganancia amort_res
p1744[0...n]	Modelo de motor Umbral de velocidad Detección de vuelco motor / MM n_umbral vuelco
p1745[0...n]	Modelo de motor Umbral de fallo Detección de vuelco motor / MM Umbral vuelco
p1748[0...n]	Modelo de motor Velocidad de conmutación inf. n_cons -> n_real / n_conm inferior
p1749[0...n]	Modelo de motor Velocidad de conmutación sup. n_cons -> n_real / n_conm superior
p1750[0...n]	Modelo de motor Configuración / MM Configuración
p1752[0...n]	Modelo de motor Velocidad de conmutación modo sin encóder / MotMod n_conm enc
p1752[0...n]	Modelo de motor con encóder Velocidad de conmutación / MotMod v_conm enc
p1753[0...n]	Modelo de motor Velocidad conmut. Histéresis modo sin encóder / MM n_conmut Hist G
p1754[0...n]	Diferencia de ángulo de flujo Tiempo de filtro / Dif áng T_filtro
p1755[0...n]	Modelo motor Velocidad conmut. a modo sin encóder / MotMod n_conm enc
p1755[0...n]	Modelo de motor Velocidad de conmutación a modo sin encóder / MotMod v_conm enc
p1757[0...n]	Modelo motor sin encóder Reg. transición lazo abierto-cerrado Kp / ModMot sin enc Kp
p1758[0...n]	Modelo de motor Espera hasta conmutación lazo cerrado-abierto / MM t lazo ab/cerr
p1759[0...n]	Modelo de motor Espera hasta conmutación lazo abierto-cerrado / MM t lazo cerr/ab
p1760[0...n]	Modelo de motor con encóder Adaptación de velocidad Kp / MM c/Enc. n_ada Kp
p1761[0...n]	Modelo de motor con encóder Adaptación de velocidad Tn / MM c/Enc. n_ada Tn
p1764[0...n]	Modelo de motor sin encóder Adaptación de velocidad Kp / MM s/Enc. n_ada Kp
p1766[0...n]	Modelo de motor Modelo de tensión Cálculo Habilitación / U_mod Cálc Habil
p1767[0...n]	Modelo de motor sin encóder Adaptación de velocidad Tn / MM s/Enc. n_ada Tn
p1774[0...n]	Modelo de motor Compensación tensión offset Alpha / ModMot Offs Comp A
p1775[0...n]	Modelo de motor Compensación tensión offset Beta / ModMot Offs Comp B
p1780[0...n]	Modelo de motor Adaptaciones Configuración / ModMot Adapt Conf
p1780[0...n]	Modelo de motor/convertidor Adaptaciones Configuración / ModMot Adapt Conf
p1784[0...n]	Modelo de motor Realimentación Escalado / Realim Mod Escal
p1785[0...n]	Modelo de motor Adaptación de Lh Kp / MM Lh Kp
p1786[0...n]	Modelo de motor Adaptación de Lh Tiempo de acción integral / MM Lh Tn
r1787[0...n]	Modelo de motor Adaptación de Lh Valor de corrección / MM Corr Lh
p1795[0...n]	Modelo de motor Adaptación kT Tiempo filtro / ModMot kT T_filtr
p1795[0...n]	Modelo de motor Adaptación kT Tiempo acción integral / MotMod kT Tn
r1797[0...n]	Modelo de motor Adaptación kT Valor de corrección / MotMod kT Corr
p1798[0...n]	Modelo de motor Método de impulsos Adaptación de velocidad Kp / ModMot Impuls Kp
p1800[0...n]	Consigna de frecuencia de pulsación / Cons frec puls
p1802[0...n]	Modulador Modo / Modulador Modo
p1803[0...n]	Índice máx. de modulación / Índic máx modulac
p1804[0...n]	Constante de tiempo de filtro Índice de modulación filtrado / T_filt Mod_idx gl

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1806[0...n]	Constante de tiempo filtro corrección Vdc / T_filt Vdc_corr
p1811[0...n]	Barrido de frecuencia de pulsación Amplitud / Barr f puls Ampl
p1820[0...n]	Invertir secuencia de fases de salida / Inv Sec_fase_sal
p1821[0...n]	Sentido de giro / Sentido de giro
p1821[0...n]	Sentido / Sentido
p1840[0...n]	Corrección de valor real Configuración / Corr_Vreal Conf
p1845[0...n]	Corrección de valor real Factor de valoración Lsig / Corr_Vreal Lsig
p1846[0...n]	Corrección de valor real Factor de atenuación / Vreal_corr D_fact
p1952[0...n]	error de reproducción de tensión Valor final / Error_U Val_final
p1953[0...n]	Error de reproducción de tensión offset intensidad / Error_U offset_I
p2140[0...n]	Velocidad de giro Histéresis 2 / n_histéresis 2
p2140[0...n]	Velocidad lineal histéresis 2 / v_Histéresis 2
p2141[0...n]	Umbral de velocidad de giro 1 / n_umbral 1
p2141[0...n]	Umbral de velocidad de giro 1 / v_umbral 1
p2142[0...n]	Velocidad de giro Histéresis 1 / n_histéresis 1
p2142[0...n]	Velocidad lineal histéresis 1 / v_Histéresis 1
p2149[0...n]	Vigilancias Configuración / Vigilanc Config
p2150[0...n]	Velocidad de giro Histéresis 3 / n_histéresis 3
p2150[0...n]	Velocidad lineal histéresis 3 / v_Histéresis 3
p2153[0...n]	Filtro de velocidad real Constante de tiempo / n_real_filt T
p2153[0...n]	Filtro de velocidad lineal Constante de tiempo / v_real_filt T
p2155[0...n]	Umbral de velocidad de giro 2 / n_umbral 2
p2155[0...n]	Umbral de velocidad de giro 2 / v_umbral 2
p2156[0...n]	Retardo de conexión Umbral de comparación alcanzado / t_con Cmp_w exc
p2161[0...n]	Umbral de velocidad de giro 3 / n_umbral 3
p2161[0...n]	Umbral de velocidad de giro 3 / v_umbral 3
p2162[0...n]	Velocidad de histéresis n_real > n_máx / Hist n_real>n_max
p2162[0...n]	Velocidad de histéresis v_real > v_máx / Hist v_real>v_max
p2163[0...n]	Umbral de velocidad de giro 4 / n_umbral 4
p2163[0...n]	Umbral de velocidad de giro 4 / v_umbral 4
p2164[0...n]	Velocidad de giro Histéresis 4 / n_histéresis 4
p2164[0...n]	Velocidad lineal histéresis 4 / v_Histéresis 4
p2166[0...n]	Retardo de desconexión n_real = n_cons / t_ret_des n_r=n_co
p2166[0...n]	Retardo de desconexión v_real = v_cons / t_ret_des v_r=v_co
p2167[0...n]	Retardo de conexión n_real = n_cons / t_Con n_rea=n_con
p2167[0...n]	Retardo de conexión v_real = v_cons / t_Con v_rea=v_con
p2174[0...n]	Umbral de par 1 / M_umbral 1
p2174[0...n]	Umbral de fuerza 1 / F_umbral 1
p2175[0...n]	Motor bloqueado Umbral de velocidad / n_umbral Mot bloq.
p2175[0...n]	Motor bloqueado Umbral de velocidad / v_umbral Mot bloq.
p2177[0...n]	Motor bloqueado Retardo / Mot blocq t_ret
p2178[0...n]	Motor volcado Retardo / Ret. Mot volcado
p2181[0...n]	Vigilancia de carga Reacción / Vig.carga Reacción
p2182[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de velocidad 1 / n_umbral 1
p2183[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de velocidad 2 / n_umbral 2
p2184[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de velocidad 3 / n_umbral 3
p2185[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de fuerza 1 superior / M_umbral 1 sup
p2185[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de velocidad 1 superior / M_umbral 1 sup
p2186[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de fuerza 1 inferior / M_umbral 1 inf
p2186[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de velocidad 1 inferior / M_umbral 1 inf
p2187[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de fuerza 2 superior / M_umbral 2 sup
p2187[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de velocidad 2 superior / M_umbral 2 sup
p2188[0...n]	Vigilancia de carga Umbral de fuerza 2 inferior / M_umbral 2 inf

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2188[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 2 inferior / M_umbral 2 inf
p2189[0...n] Vigilancia de carga Umbral de fuerza 3 superior / M_umbral 3 sup
p2189[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 3 superior / M_umbral 3 sup
p2190[0...n] Vigilancia de carga Umbral de fuerza 3 inferior / M_umbral 3 inf
p2190[0...n] Vigilancia de carga Umbral de velocidad 3 inferior / M_umbral 3 inf
p2192[0...n] Vigilancia de carga Retardo / Vig. carga t_ret
p2194[0...n] Umbral de par 2 / M_umbral 2
p2194[0...n] Umbral de fuerza 2 / F_umbral 2
p2195[0...n] Aprovechamiento de par Retardo de desconexión / Aprovech_M t_des
p2195[0...n] Aprovechamiento de fuerza Retardo de desconexión / Aprovech_F t_des
p2196[0...n] Aprovechamiento de par Escala / Aprov_M Escala
p2201[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 1 / Reg_tec V fijo 1
p2202[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 2 / Reg_tec V fijo 2
p2203[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 3 / Reg_tec V fijo 3
p2204[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 4 / Reg_tec V fijo 4
p2205[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 5 / Reg_tec V fijo 5
p2206[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 6 / Reg_tec V fijo 6
p2207[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 7 / Reg_tec V fijo 7
p2208[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 8 / Reg_tec V fijo 8
p2209[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 9 / Reg_tec V fijo 9
p2210[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 10 / Reg_tec V fijo 10
p2211[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 11 / Reg_tec V fijo 11
p2212[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 12 / Reg_tec V fijo 12
p2213[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 13 / Reg_tec V fijo 13
p2214[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 14 / Reg_tec V fijo 14
p2215[0...n] CO: Regulador tecnológico Valor fijo 15 / Reg_tec V fijo 15
p2216[0...n] Regulador tecnológico Método de selección del valor fijo / Reg_tec sel val_fi
p2230[0...n] Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Configuración / R_tec Config PMot
p2237[0...n] Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Valor máximo / R_tec PMot Máx
p2238[0...n] Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Valor mínimo / R_tec PMot Mín
p2240[0...n] Regulador tecnológico Potenciómetro motorizado Valor de partida / R_tec Start PMot
p2247[0...n] Regulador tecnológico Potenc. motorizado Tiempo de aceleración / R_tec PMot t_aclr
p2248[0...n] Regulador tecnológico Potenc. motorizado Tiempo de deceleración / R_tec PMot t_decl
p2502[0...n] RP Asignación de encóder / Asig encóder
p2503[0...n] RP Unidad longitud LU por 10 mm / LU por 10 mm
p2504[0...n] RP Motor/Carga recorrido del motor / Mot/Carg rec mot
p2504[0...n] RP Motor/Carga Vueltas del motor / Mot/Carg Vuelt mot
p2505[0...n] RP Motor/Carga Vueltas de la carga / Mot/Carg Vuel carg
p2506[0...n] RP Unidad longitud LU por recorrido de la carga / LU por rec carg
p2506[0...n] RP Unidad longitud LU por vuelta de la carga / LU vuelta carga
p2519[0...n] RP Acondicionam. pos. real Configuración en conmutación de DDS / s_real Config DDS
p2533[0...n] RP Filtro de consigna de posición Constante de tiempo / s_cons_filt T
p2534[0...n] RP Control anticipativo de velocidad Factor / CtrAnt_v Fac
p2534[0...n] RP Control anticipativo de velocidad Factor / CtrAnt_n Fac
p2535[0...n] RP Control anticipativo velocidad Filtro simetría Tiempo muerto / CAnt_v Flt t_mu
p2535[0...n] RP Control anticipativo velocidad Filtro simetría Tiempo muerto / CAnt_n Flt t_mu
p2536[0...n] RP Control anticipativo de velocidad Filtro simetría PT1 / CAnt_v Flt PT1
p2536[0...n] RP Control anticipativo de velocidad Filtro simetría PT1 / CAnt_n Flt PT1
p2538[0...n] RP Ganancia proporcional / Kp
p2539[0...n] RP Tiempo de acción integral / Tn
p2546[0...n] RP Vigilancia dinámica del error de seguimiento Tolerancia / Vig_delta_s Tol
p2567[0...n] RP Control anticipativo de fuerza Masa / CA_F Masa
p2567[0...n] RP Control anticipativo de par Momento de inercia / CA_M M_inercia

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2634[0...n]	PosS Tope fijo Error de seguimiento máximo / Error seguim máx
p2720[0...n]	Reductor de carga Configuración / Redcarg Config
p2721[0...n]	Reductor de carga Encóder absoluto giratorio Vueltas virtuales / Abs gir vuel
p2722[0...n]	Reductor de carga Seguimiento de posición Banda de tolerancia / Seg.pos Tol
r2723[0...n]	CO: Reductor de carga Valor absoluto / Redcarg Val_abs
r2724[0...n]	CO: Reductor de carga Diferencia de posición / Redcarg Dif_pos
p2900[0...n]	CO: Val fijo 1 [%] / Val fijo 1 [%]
p2901[0...n]	CO: Val fijo 2 [%] / Val fijo 2 [%]
p2930[0...n]	CO: Val fijo M [Nm] / Val fijo M [Nm]
p2930[0...n]	CO: Valor fijo F [N] / Valor fijo F [N]
p3201[0...n]	Intensidad de excitación fuera de tolerancia Umbral / I_exc n Tol Umb
p3202[0...n]	Intensidad de excitación fuera de tolerancia Histéresis / I_exc n Tol Hist
p3203[0...n]	Intensidad de excitación fuera de tolerancia Temporización / I_exc n Tol Temp
p3204[0...n]	Flujo fuera de tolerancia Umbral / Flujo n Tol Umb
p3205[0...n]	Flujo fuera de tolerancia Histéresis / Flujo n Tol Hist
p3206[0...n]	Flujo fuera de tolerancia Temporización / Flujo n Tol Temp
p3207[0...n]	Aviso de intensidad cero Umbral / Av_I_0 Umbral
p3208[0...n]	Aviso de intensidad cero Histéresis / Av_I_0 Hist
p3209[0...n]	Aviso de intensidad ceroTemporización / Av_I_0 Temp
p3233[0...n]	Filtro de par real Constante de tiempo / P_real_filt T
p3236[0...n]	Umbral de velocidad de giro 7 / n_umbral 7
p3237[0...n]	Velocidad de giro Histéresis 7 / n_histéresis 7
p3238[0...n]	Retardo desconexión n_real_modelo_motor = n_real_externa / t_ret n_i = n_ext
p3320[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 1%, punto 1 / Turbomáquina Y1
p3321[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 1%, punto 1 / Turbomáquina X1
p3322[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 2%, punto 2 / Turbomáquina Y2
p3323[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 2%, punto 2 / Turbomáquina X2
p3324[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 3%, punto 3 / Turbomáquina Y3
p3325[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 3%, punto 3 / Turbomáquina X3
p3326[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 4%, punto 4 / Turbomáquina Y4
p3327[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 4%, punto 4 / Turbomáquina X4
p3328[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada Y: flujo P 5%, punto 5 / Turbomáquina Y5
p3329[0...n]	Turbomáquina P = f(n), coordenada X: flujo n 5%, punto 5 / Turbomáquina X5
p3704[0...n]	APC Filtro Activación / APC Filtro Activ
p3705[0...n]	APC Filtro Tipo / APC Filtro Tipo
p3706[0...n]	APC Submuestreo Filtro 2.x / APC Muest 2.x
p3707[0...n]	APC Submuestreo Filtro 3.x / APC Muest 3.x
p3708[0...n]	APC Velocidad lineal real Tiempo de filtro Encóder 2 / APC vreal t_flt 2
p3708[0...n]	APC Velocidad real Tiempo de filtro Encóder 2 / APC n_real t_flt 2
p3709[0...n]	APC Velocidad lineal real Tiempo de filtro Encóder 3 / APC vreal t_flt 3
p3709[0...n]	APC Velocidad real Tiempo de filtro Encóder 3 / APC n_real t_flt 3
p3711[0...n]	Filtro APC 1.1 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 1.1 fn_d
p3712[0...n]	Filtro APC 1.1 Atenuación en denominador / Filt APC 1.1 D_d
p3713[0...n]	Filtro APC 1.1 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 1 fn_n
p3714[0...n]	Filtro APC 1.1 Atenuación en numerador / Filt APC 1.1 D_n
p3721[0...n]	Filtro APC 2.1 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 2.1 fn_d
p3722[0...n]	Filtro APC 2.1 Atenuación en denominador / Filt APC 2.1 D_d
p3723[0...n]	Filtro APC 2.1 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 2.1 fn_n
p3724[0...n]	Filtro APC 2.1 Atenuación en numerador / Filt APC 2.1 D_n
p3726[0...n]	Filtro APC 2.2 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 2.2 fn_d
p3727[0...n]	Filtro APC 2.2 Atenuación en denominador / Filt APC 2.2 D_d
p3728[0...n]	Filtro APC 2.2 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 2.2 fn_n
p3729[0...n]	Filtro APC 2.2 Atenuación en numerador / Filt APC 2.2 D_n

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3731[0...n] Filtro APC 3.1 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 3.1 fn_d
p3732[0...n] Filtro APC 3.1 Atenuación en denominador / Filt APC 3.1 D_d
p3733[0...n] Filtro APC 3.1 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 3.1 fn_n
p3734[0...n] Filtro APC 3.1 Atenuación en numerador / Filt APC 3.1 D_n
p3736[0...n] Filtro APC 3.2 Frecuencia propia en denominador / Filt APC 3.2 fn_d
p3737[0...n] Filtro APC 3.2 Atenuación en denominador / Filt APC 3.2 D_d
p3738[0...n] Filtro APC 3.2 Frecuencia propia en numerador / Filt APC 3.2 fn_n
p3739[0...n] Filtro APC 3.2 Atenuación en numerador / Filt APC 3.2 D_n
p3751[0...n] APC Sensor de aceleración Constante de tiempo Paso alto / APC Aceler DT1 T
p3760[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 1 Ganancia P / APC Reg_v_car 1 Kp
p3760[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 1 Ganancia P / APC Reg_n_car 1 Kp
p3761[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 1 Tiempo de acción derivada / APC Reg_v_car 1 Tv
p3761[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 1 Tiempo de acción derivada / APC Reg_n_car 1 Tv
p3765[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 2 Ganancia P / APC Reg_v_car 2 Kp
p3765[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 2 Ganancia P / APC Reg_n_car 2 Kp
p3766[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 2 Tiempo de acción derivada / APC Reg_v_car 2 Tv
p3766[0...n] APC Regulador de velocidad de carga 2 Tiempo de acción derivada / APC Reg_n_car 2 Tv
p3778[0...n] APC Límite de velocidad / APC v_lím
p3778[0...n] APC Límite de velocidad de giro / APC n_lím
p3779[0...n] APC Límite de velocidad Tiempo de vigilancia / APC v_lim t
p3779[0...n] APC Límite de velocidad de giro Tiempo de vigilancia / APC n_lim t
p3800[0...n] Sinc. red-accionamientoActivación / Sinc Act
p3801[0...n] Sinc. red-accionamiento Nº de objeto de accionamiento / Sinc Nº_DO
p3806[0...n] Sinc. red-accionamiento Diferencia de frecuencias Umbral / Sinc Dif_f Umbr
p3809[0...n] Sinc. red-accionamiento Consigna de fase / Sinc Cons de fase
p3811[0...n] Sinc. red-accionamiento Limitación de frecuencia / Sinc Lim_f
p3813[0...n] Sinc. red-accionamiento Sincronismo de fases Umbral / Sinc Sin_fas_f Umb
p3815[0...n] Sinc. red-accionamiento Diferencia de tensiones Umbral / Sinc Dif_U Umbr
p3820[0...n] Característica de fricción Valor n0 / Fric n0
p3820[0...n] Característica de fricción valor v0 / Fric v0
p3821[0...n] Característica de fricción Valor n1 / Fric n1
p3821[0...n] Característica de fricción valor v1 / Fric v1
p3822[0...n] Característica de fricción Valor n2 / Fric n2
p3822[0...n] Característica de fricción valor v2 / Fric v2
p3823[0...n] Característica de fricción Valor n3 / Fric n3
p3823[0...n] Característica de fricción valor v3 / Fric v3
p3824[0...n] Característica de fricción Valor n4 / Fric n4
p3824[0...n] Característica de fricción valor v4 / Fric v4
p3825[0...n] Característica de fricción Valor n5 / Fric n5
p3825[0...n] Característica de fricción valor v5 / Fric v5
p3826[0...n] Característica de fricción Valor n6 / Fric n6
p3826[0...n] Característica de fricción valor v6 / Fric v6
p3827[0...n] Característica de fricción Valor n7 / Fric n7
p3827[0...n] Característica de fricción valor v7 / Fric v7
p3828[0...n] Característica de fricción Valor n8 / Fric n8
p3828[0...n] Característica de fricción valor v8 / Fric v8
p3829[0...n] Característica de fricción Valor n9 / Fric n9
p3829[0...n] Característica de fricción valor v9 / Fric v9
p3830[0...n] Característica de fricción Valor M0 / Fric M0
p3830[0...n] Característica de fricción valor F0 / Fric F0
p3831[0...n] Característica de fricción Valor M1 / Fric M1
p3831[0...n] Característica de fricción valor F1 / Fric F1
p3832[0...n] Característica de fricción Valor M2 / Fric M2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3832[0...n]	Característica de fricción valor F2 / Fric F2
p3833[0...n]	Característica de fricción Valor M3 / Fric M3
p3833[0...n]	Característica de fricción valor F3 / Fric F3
p3834[0...n]	Característica de fricción Valor M4 / Fric M4
p3834[0...n]	Característica de fricción valor F4 / Fric F4
p3835[0...n]	Característica de fricción Valor M5 / Fric M5
p3835[0...n]	Característica de fricción valor F5 / Fric F5
p3836[0...n]	Característica de fricción Valor M6 / Fric M6
p3836[0...n]	Característica de fricción valor F6 / Fric F6
p3837[0...n]	Característica de fricción Valor M7 / Fric M7
p3837[0...n]	Característica de fricción valor F7 / Fric F7
p3838[0...n]	Característica de fricción Valor M8 / Fric M8
p3838[0...n]	Característica de fricción valor F8 / Fric F8
p3839[0...n]	Característica de fricción Valor M9 / Fric M9
p3839[0...n]	Característica de fricción valor F9 / Fric F9
p3846[0...n]	Característica de fricción Registro Tiempo aceler./deceler. / Fric Reg t_GdR
p3847[0...n]	Característica de fricción Registro Tiempo calentamiento / Fric Reg t_calent
r3925[0...n]	Identificaciones indicador de finalización / Ident ident_final
r3927[0...n]	Identificación datos motor Motor asíncrono Datos determinados / IDMot ASM Dat det
r3928[0...n]	Identificación datos motor Motor síncrono Datos determinados / IDMot PEM Dat det
r3998[0...n]	Primera puesta en marcha del accionamiento / 1ª PeM_accionam
p7035[0...n]	Conex_paral Reg. corriente circulante Modo / I_circ MO
p7036[0...n]	Conex_paral Reg. corriente circulante Ganancia P / I_circ Kp
p7037[0...n]	Conex_paral Reg. corr. circulante T ac. integral / I_circ Tn
p7038[0...n]	Conex_paral Reg. corr. circulante Límite / I_circ Lím

1.3.3 Parámetros para juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS)

Nota:

Bibliografía: /FH1/ Manual de funciones de accionamiento de SINAMICS S120
Capítulo "Juegos de datos"

La siguiente lista contiene los parámetros dependientes de los juegos de datos de encóder.

Product: SINAMICS S120/S150, Version: 4402100, Language: esp, Type: EDS

p0141[0...n]	Interfaz de encóder (Sensor Module) Número de componente / Inf_encod. Nº_comp
p0142[0...n]	Encóder Número de componente / Encóder Nº_comp
p0144[0...n]	Reconocimiento de Sensor Module vía LED / SM Reconoc LED
p0145[0...n]	Activar/desactivar interfaz encóder / Act/desc if_enc
r0146[0...n]	Interfaz encóder activa/inactiva / If_enc act/desact
r0147[0...n]	Sensor Module Versión de datos en EEPROM / SM Versión EEPROM
r0148[0...n]	Sensor Module Versión de firmware / SM Versión FW
p0400[0...n]	Tipo encod. Selec. / Selec tipo enc
p0401[0...n]	Tipo encod. OEM Selec. / Tip encod. OEM Sel
p0402[0...n]	Tipo reductor Selec / Tipo reductor Sel
p0404[0...n]	Configuración de encóder actúa / Config_enc activa
p0405[0...n]	Encóder onda rectangular Pista A/B / Enc onda rect A/B
p0407[0...n]	Encóder lineal División de rejilla / Encóder División
p0408[0...n]	Encóder giratorio Nº de impulsos / Enc gir Nº impuls

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0410[0...n]	Encóder Inversión valor real / Encóder Inv Vreal
p0411[0...n]	Reductor de medida Configuración / Redmed Config
p0412[0...n]	Reductor de medida Encóder absoluto giratorio vueltas virtuales / Abs gir vuel
p0413[0...n]	Reductor de medida Seguimiento de posición Banda de tolerancia / Seg.pos Banda
p0414[0...n]	Valor de posición aprox. redundante Bits relevantes (detectados) / Bits relevantes
p0415[0...n]	Posición apr. Gx_XIST1 Bit más significativo seguro (detectado) / Gx_XIST1 MSB seg
p0418[0...n]	Resolución fina Gx_XIST1 (en bits) / Enc. fino Gx_XIST1
p0419[0...n]	Resolución fina Valor absoluto Gx_XIST2 (en bits) / Enc. fino Gx_XIST2
p0420[0...n]	Conex encóder / Conex encóder
p0421[0...n]	Encóder absoluto giratorio Resolución multivuelta / Enc. abs Multivuel
p0422[0...n]	Encóder absoluto lineal Pasos de medida Resolución / Enc. abs Paso med.
p0423[0...n]	Encóder absoluto giratorio Resolución monovuelta / Enc. abs Monovuel
p0424[0...n]	Encóder lineal Distancia entre marcas cero / Encóder lin Dis_MC
p0425[0...n]	Encóder giratorio Distancia entre marcas cero / Enc.rot Distanc MC
p0426[0...n]	Encóder Distancia diferencial entre marcas cero / Enc Dist_dif MC
p0427[0...n]	Encóder SSI Baudios / Enc SSI Baudios
p0428[0...n]	Encóder SSI Tiempo Monoflop / Enc SSI t_Monoflop
p0429[0...n]	Encóder SSI Configuración / Enc SSI Config
p0430[0...n]	Sensor Module Configuración / SM Configuración
p0431[0...n]	Offset de ángulo de conmutación / Offset_áng_conm
p0432[0...n]	Factor reducción Vueltas del encóder / Fac_reduc Vuel_enc
p0433[0...n]	Factor reducción Vueltas motor/carga / Fac_reduc Vuel_mot
p0434[0...n]	Encóder SSI Bit error / Enc SSI Bit error
p0435[0...n]	Encóder SSI Bit de alarma / Enc SSI Bit alarm
p0436[0...n]	Encóder SSI Bit de paridad / Enc SSI Bit parid
p0437[0...n]	Configuración avanzada de Sensor Module / Conf. avanz. SM
p0438[0...n]	Tiempo de filtro de encóder rectangular / T_filtr encóder
p0439[0...n]	Encóder Tiempo de arranque / Enc t arranque
p0440[0...n]	Encóder Copiar número de serie / Enc Nº serie cop
p0441[0...n]	Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 1 / Enc PeM Nº serie1
p0442[0...n]	Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 2 / Enc PeM Nº serie2
p0443[0...n]	Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 3 / Enc PeM Nº serie3
p0444[0...n]	Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 4 / Enc PeM Nº serie4
p0445[0...n]	Encóder Puesta en marcha Número de serie Parte 5 / Enc PeM Nº serie5
p0446[0...n]	Encóder SSI Nº bits antes de valor absoluto / Enc SSI Bit antes
p0447[0...n]	Encóder SSI Nº bits valor absoluto / Enc SSI Bit valor
p0448[0...n]	Encóder SSI Nº bits tras valor absoluto / Enc SSI Bit tras
p0449[0...n]	Encóder SSI Nº bits de relleno / Enc SSI Bits rell
p0453[0...n]	Evaluación encóder Tiempo de medida velocidad cero / Eval enc n 0 t_med
p0493[0...n]	Selección de marca cero Borne de entrada / Sel MC Born entr
p0494[0...n]	Marca cero sustitutiva Borne de entrada / MC sustit entrad
p2507[0...n]	RP Calibración encóder absoluto Estado / Cal_enc_abs Est
p2525[0...n]	CO: RP Calib encóder Offset / Cal_encod Offset
p4600[0...n]	Sensor de temperatura en motor 1 Tipo de sensor / Temp_sens 1 Tipo
p4601[0...n]	Sensor de temperatura en motor 2 Tipo de sensor / Temp_sens 2 Tipo
p4602[0...n]	Sensor de temperatura en motor 3 Tipo de sensor / Temp_sens 3 Tipo
p4603[0...n]	Sensor de temperatura en motor 4 Tipo de sensor / Temp_sens 4 Tipo
p4662[0...n]	Encóder Tipo de característica / Enc tip caract
p4663[0...n]	Encóder Característica K0 / Enc Carac K0
p4664[0...n]	Encóder Característica K1 / Enc Carac K1
p4665[0...n]	Encóder Característica K2 / Enc Carac K2
p4666[0...n]	Encóder Característica K3 / Enc Carac K3
p4670[0...n]	Sensor analógico Configuración / Sens_ana Config

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4671[0...n] Sensor analógico Entrada / Sens_ana Entr
p4672[0...n] Sensor analógico Canal A Tensión con valor real cero / Sens_ana A U en 0
p4673[0...n] Sensor analógico Canal A Tensión por periodo de encóder / Sens_ana A U/Per
p4674[0...n] Sensor analógico Canal B Tensión con valor real cero / Sens_ana B U en 0
p4675[0...n] Sensor analógico Canal B Tensión por periodo de encóder / Sens_ana B U/Per
p4676[0...n] Sensor analógico Límite de rango Umbral / Ana_sens Lím Umb
p4677[0...n] Sensor analógico LVDT Configuración / Sens_ana LVDT Conf
p4678[0...n] Sensor analógico LVDT Relación de transmisión / Sens_ana LVDT Rel
p4679[0...n] Sensor analógico LVDT Fase / Sens_ana LVDT fase
p4680[0...n] Vigilancia de marcas cero Tolerancia admisible / Vig MC Tol perm
p4681[0...n] Vigilancia de marcas cero Banda de tolerancia Límite 1 positivo / MC Tol Lím 1 pos
p4682[0...n] Vigilancia de marcas cero Banda de tolerancia Límite 1 negativo / MC Tol Lím 1 neg
p4683[0...n] Vigilancia de marcas cero Banda de tolerancia Umbral alarma pos. / MC Tol Umb_A pos
p4684[0...n] Vigilancia de marcas cero Banda de tolerancia Umbral alarma neg. / MC Tol Umb_A neg
p4685[0...n] Velocidad real Promediado / n_real Promed
p4686[0...n] Marca cero Longitud mínima / MC Long mín

1.3.4 Parámetros para juegos de datos de motor (Motor Data Set, MDS)

Nota:

Bibliografía: /FH1/ Manual de funciones de accionamiento de SINAMICS S120
Capítulo "Juegos de datos"

La siguiente lista contiene los parámetros dependientes de los juegos de datos de motor.

Product: SINAMICS S120/S150, Version: 4402100, Language: esp, Type: MDS

p0131[0...n] Motor Número de componente / InfMot Nº_comp
p0300[0...n] Tipo motor Selec. / Sel. tipo motor
p0301[0...n] Código del motor Selección / Sel. código motor
r0302[0...n] Código de motor con DRIVE-CLiQ / Código Mot DLQ
r0303[0...n] Motor con DRIVE-CLiQ Palabra de estado / Motor con DLQ ZSW
p0304[0...n] Tensión asignada del motor / Mot U_asignada
p0305[0...n] Intensidad asignada del motor / Mot I_asignada
p0306[0...n] Número de motores conectados en paralelo / Nº motores
p0307[0...n] Potencia asignada del motor / Mot P_asignada
p0308[0...n] Factor de potencia asignado del motor / Mot Cos_phi_asig
p0309[0...n] Rendimiento asignado del motor / Mot eta_asignada
p0310[0...n] Frecuencia asignada del motor / Mot f_asign
p0311[0...n] Velocidad de giro asignada del motor / Mot n_asignada
p0311[0...n] Velocidad asignada del motor / Mot v_asignada
p0312[0...n] Par asignado del motor / Mot M_asignado
p0312[0...n] Fuerza asignada del motor / Mot F_asignada
r0313[0...n] Número de pares de polos motor actual (o calculado) / Mot p. polos act
p0314[0...n] Nº de pares de polos del motor / Mot Nº pares polos
p0315[0...n] Motor Paso entre polos / Mot P entre polos
p0316[0...n] Constante de par del motor / Mot kT
p0316[0...n] Constante de fuerza del motor / Mot kT
p0317[0...n] Motor Constante de tensión / Mot kE
p0318[0...n] Intensidad a rotor parado del motor / Mot I_parado

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0319[0...n]	Par a rotor parado del motor / Mot M_parado
p0319[0...n]	Fuerza sec. parado del motor / Mot F_parado
p0320[0...n]	Corriente magnetizante/de cortocircuito asignada del motor / Mot I_mag_asignada
p0322[0...n]	Velocidad de giro máxima del motor / Mot n_máx
p0322[0...n]	Velocidad máxima del motor / Mot v_max
p0323[0...n]	Intensidad máxima del motor / Mot I_máx
p0324[0...n]	Velocidad de giro máxima devanado / Devanado n_máx
p0324[0...n]	Velocidad lineal máxima devanado / Devanado v_máx
p0325[0...n]	Identificación de posición polar Motor 1ª fase / Mot IDPol I 1ªfase
p0326[0...n]	Factor corrección de par de vuelco del motor / Mot M_corr_volc
p0326[0...n]	Factor corrección de fuerza de volcado de motor / Mot F_corr_volc
p0327[0...n]	Ángulo de carga óptimo del motor / Mot Áng_carga opt
p0328[0...n]	Constante de par de reluctancia del motor / Mot kT_reluctancia
p0328[0...n]	Constante de fuerza de reluctancia del motor / Mot kT_reluctancia
p0329[0...n]	Identificación de posición polar del motor Intensidad / Mot IDPol Intens
r0330[0...n]	Deslizamiento asignado del motor / Mot desliz_asign.
r0331[0...n]	Corriente magnetizante/de cortocircuito del motor actual / Mot I_mag_nom act
r0332[0...n]	Factor de potencia asignado del motor / Mot Cos_phi_asig
r0333[0...n]	Par asignado del motor / Mot M_asignado
r0334[0...n]	Constante de par actual del motor / Mot kT act
r0334[0...n]	Constante de fuerza actual del motor / Mot kT act
p0335[0...n]	Tipo refr. motor / Tipo refr. motor
r0336[0...n]	Frecuencia asignada del motor actual / Mot f_asig act
r0337[0...n]	FEM asignada del motor / Mot FEM_asignada
p0338[0...n]	Intensidad límite del motor / Mot I_lím
r0339[0...n]	Tensión asignada del motor / Mot U_asignada
p0341[0...n]	Momento de inercia del motor / Mot M_inercia
p0341[0...n]	Masa del motor / Mot masa
p0342[0...n]	Momento de inercia Relación entre total y del motor / Mot Comp inercia
p0342[0...n]	Fuerza de inercia Relación entre total y del motor / Mot Comp inercia
r0343[0...n]	Intensidad asignada del motor identificada / Mot I_asign ident
p0344[0...n]	Masa del motor (para modelo de motor térmico) / Masa mot mod térm
r0345[0...n]	Tiempo de arranque asignado del motor / Mot t_arrq_asign.
p0346[0...n]	Tiempo de excitación del motor / Mot t_excitación
p0347[0...n]	Tiempo de desexcitación del motor / Mot t_desexcitac.
p0348[0...n]	Velocidad de actuación de debilitamiento de campo Vdc = 600 V / Mot n_DebilCampo
p0348[0...n]	Velocidad lineal actuación de debilitamiento campo Vdc = 600 V / Mot v_DebilCampo
p0350[0...n]	Resistencia estatórica en frío del motor / Mot R_estátor fría
p0352[0...n]	Resistencia del cable / Mot R_cable frío
p0353[0...n]	Inductancia serie del motor / Mot L_serie
p0354[0...n]	Resist. estatórica en frío del motor/resist. amortiguadora Eje d / Mot R_E fría/R_A d
p0355[0...n]	Resistencia amortiguadora del motor Eje q / Mot R_amort q
p0356[0...n]	Inductancia dispersa del estátor del motor / Mot L_disp estátor
p0357[0...n]	Inductancia dispersa del estátor del motor eje d / Mot L_estát_d
p0358[0...n]	Induct. dispersa del rotor del motor/Induct. amortiguadora Eje d / Mot L_Rdisp / LAd
p0359[0...n]	Inductancia amortiguadora del motor Eje q / Mot L_amt q
p0360[0...n]	Induct.magnetizante del motor/induct.magnetizante eje d saturado / Mot Lh/Lh d sat
p0361[0...n]	Inductancia magnetizante del motor eje q saturado / Mot L_magnet q sat
p0362[0...n]	Característica de saturación del motor Flujo 1 / Mot Sat Flujo 1
p0363[0...n]	Característica de saturación del motor Flujo 2 / Mot Sat Flujo 2
p0364[0...n]	Característica de saturación del motor Flujo 3 / Mot Sat Flujo 3
p0365[0...n]	Característica de saturación del motor Flujo 4 / Mot Sat Flujo 4
p0366[0...n]	Característica de saturación del motor I_mag 1 / Mot Sat I_mag 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0367[0...n]	Característica de saturación del motor I_mag 2 / Mot Sat I_mag 2
p0368[0...n]	Característica de saturación del motor I_mag 3 / Mot Sat I_mag 3
p0369[0...n]	Característica de saturación del motor I_mag 4 / Mot Sat I_mag 4
r0370[0...n]	Resistencia estatórica en frío del motor / Mot R_estát fría
r0372[0...n]	Resistencia del cable / Mot R_cable
r0373[0...n]	Resistencia estatórica nominal del motor / Mot R_estát nom
r0374[0...n]	Resist. estatórica en frío del motor/resist. amortiguadora Eje d / Mot R_E fría / RAd
r0375[0...n]	Resistencia amortiguadora del motor Eje q / Mot R_amort q
r0376[0...n]	Resistencia rotórica nominal del motor / Mot R_rotor nom
r0377[0...n]	Inductancia dispersa total del motor / Mot L_disp total
r0378[0...n]	Inductancia dispersa del estátor del motor eje d / Mot L_estátor_d
r0380[0...n]	Inductancia amortiguadora del motor Eje d / Mot L_amt__d
r0381[0...n]	Inductancia amortiguadora del motor Eje q / Mot L_amt__q
r0382[0...n]	Induct. magnetizante del motor transformada/Lh eje d saturado / Mot L_m tr/Lhd sat
r0383[0...n]	Inductancia magnetizante del motor eje q saturado / Mot L_magnet q sat
r0384[0...n]	Const. tiempo rotor del motor/const. tiempo amortiguadora Eje d / Mot T_rotor/T_Ad
r0385[0...n]	Constante de tiempo amortiguadora del motor Eje q / Mot T_Aq
r0386[0...n]	Constante de tiempo dispersa estátor del motor / Mot T_estátor disp
r0387[0...n]	Constante de tiempo dispersa del estátor del motor Eje q / Mot T_Edisp/T_Eq
p0389[0...n]	Intensidad en vacío asignada del excitador / Exc I_vac_asign
p0390[0...n]	Intensidad asignada del excitador / Exc I_asign
p0391[0...n]	Adaptación de regulador de intensidad Punto actuación KP / Adap_I Pto KP
p0392[0...n]	Adaptación de regulador intensidad Punto actuación KP adaptado / Adap_I Pto KP adap
p0393[0...n]	Adaptación de regulador de intensidad Ganancia P Adaptación / Adap_I Kp Adapt
p0393[0...n]	Adaptación de regulador de intensidad Ganancia P Escala / Adap_I Kp Escal
r0395[0...n]	Resistencia estatórica actual / R_estátor actual
r0396[0...n]	Resistencia rotórica actual / R_rotor actual
p0398[0...n]	Ángulo desacopl. magn. (saturación en cruz) Coef 1 / Desacop magn C1
p0399[0...n]	Ángulo desacopl. magn. (saturación en cruz) Coef 3 / Desacop magn C3
p0530[0...n]	Versión de cojinetes Selección / Vers cojinetes Sel
p0531[0...n]	Código de cojinetes Selección / Código_coj Selec
p0532[0...n]	Velocidad de giro máxima del cojinete / Coj n_máx
p0532[0...n]	Velocidad lineal máxima del cojinete / Coj v_máx
p0600[0...n]	Sensor de temperatura en motor para vigilancia / Mot sensor_temp
p0601[0...n]	Sensor de temperatura en motor Tipo de sensor / Tip Sens_temp_mot
p0604[0...n]	Temperatura del motor Umbral de alarma / Temp_mot UAlarma
p0605[0...n]	Temperatura del motor Umbral de fallo / Temp_mot Um fallo
p0606[0...n]	Temperatura en motor Temporización / Temp_mot Tempo
p0607[0...n]	Fallo sensor de temperatura Temporización / Fallo sensorTiempo
p0610[0...n]	Sobretemperatura en motor Reacción / Mot Reac Temp
p0611[0...n]	Constante de tiempo térmica del modelo de motor I2t / T mod_mot I2t
p0612[0...n]	Modelo de motor térmico Configuración / Mod mot térm Conf
p0615[0...n]	Modelo de motor I2t Umbral de fallo / Umbr. mod_mot I2t
p0616[0...n]	Sobretemperatura en motor Umbral de alarma 1 / Mot Adv Temp 1
p0620[0...n]	Adaptación térmica Resistencia estatórica y rotórica / Mot adapt_térm R
p0621[0...n]	Identificación de resistencia del estátor tras reconexión / Ident_Rst Rearr
p0622[0...n]	Tiempo de excitación del motor para Ident_Rs rearranque / t_exc Id_Rs
p0624[0...n]	Offset de temperatura de motor de PT100 / Offset_T mot PT100
p0625[0...n]	Motor Temperatura ambiente / Mot T_ambiente
p0626[0...n]	Motor Sobretemperatura en devanado rotórico / Mot sobre_T hierro
p0627[0...n]	Motor Sobretemperatura en devanado estatórico / Mot sobr_T estátor
p0628[0...n]	Sobretemperatura del devanado rotórico del motor / Mot sobre_T rotor
r0630[0...n]	Modelo de temperatura de motor Temperatura ambiente / MotTMod T_amb.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0631[0...n]	Modelo de temperatura de motor Temperatura núcleo estátor / MotTMod T_hierro
r0632[0...n]	Modelo de temperatura de motor Temperatura devanado estátor / MotTMod T_cobre
r0633[0...n]	Modelo de temperatura de motor Temperatura en rotor / MotTMod T_rotor
p0634[0...n]	Flujo Q Constante de flujo no saturada / FLUQ CFLU NOSAT
p0635[0...n]	Flujo Q Const. comp. transv. corriente no saturada / FLUQ CCT NOSAT
p0636[0...n]	Flujo Q Const. comp. longitudinal corriente no saturada / FLUQ CCL NOSAT
p0637[0...n]	Flujo Q Gradiente de flujo saturado / FLUQ Grad SAT
p0643[0...n]	Protección de sobretensión en motores síncronos / Protec_sobreten
p0645[0...n]	Motor Característica kT kT1 / Mot Caract_kT kT1
p0646[0...n]	Motor Característica kT kT3 / Mot Caract_kT kT3
p0647[0...n]	Motor Característica kT kT5 / Mot Caract_kT kT5
p0648[0...n]	Motor Característica kT kT7 / Mot Caract_kT kT7
p0650[0...n]	Horas de funcionamiento actuales del motor / t_func mot actual
p0651[0...n]	Intervalo de mantenimiento en horas de funcionamiento del motor / Manten. t_fun. mot
p0652[0...n]	Motor Resistencia estatórica Factor de escala / Mot R_estátor Esc
p0653[0...n]	Motor Inductancia dispersa del estátor Factor escala / Mot L_disp_est Esc
p0655[0...n]	Inductancia magnetizante del motor Eje d saturado Escala / Mot L_mag d sat Es
p0656[0...n]	Inductancia magnetizante del motor Eje q saturado Escala / Mot L_mag q sat Es
p0657[0...n]	Motor Inductancia amortiguadora eje d Factor escala / Mot L_amt_d Esc
p0658[0...n]	Motor Inductancia amortiguadora eje q Factor escala / Mot L_amt q Esc
p0659[0...n]	Motor Resistencia amortiguadora eje d Factor escala / Mot R_amt_d Esc
p0660[0...n]	Motor Resistencia amortiguadora eje q Factor escala / Mot R_amt q Esc
p0826[0...n]	Conmutación motor Nº de motor / Conm_mot Nº motor
p0827[0...n]	Conmutación motor Palabra estado Número de bit / Con_mot ZSW NBit
p1231[0...n]	Cortocircuito de inducido/frenado corriente cont. Configuración / ASC/DCBRK Config
p1232[0...n]	Frenado por corriente continua Intensidad freno / DCBRK I_freno
p1233[0...n]	Frenado por corriente continua Duración / DCBRK Duración
p1234[0...n]	Frenado por corriente continua Velocidad de giro inicial / DCBRK n_inic
p1234[0...n]	Frenado por corriente continua Velocidad lineal inicial / DCBRK v_inic
p1236[0...n]	Cortocircuito inducido externo Resp. contactor Tiempo vigilancia / ASC ext t_vig
p1237[0...n]	Cortocircuito de inducido externo Tiempo de espera el abrir / ASC ext t_esp
p1909[0...n]	Identificación de datos de motor Palabra de mando / IDMot STW
p1958[0...n]	Medida en giro aceleración/deceleración / MedGiro t_ac_dec
p1958[0...n]	Medida en movimiento aceleración/deceleración / MedMov t_ac_dec
p1959[0...n]	Medida en giro Configuración / Med en giro Config
p1959[0...n]	Medida en movimiento Configuración / MedMov Config
p1980[0...n]	IDPol Método / IDPol Método
p1981[0...n]	IDPol Recorrido máx. / IDPol Rec máx
p1982[0...n]	IDPol Selec / IDPol Selec
p1991[0...n]	Conmutación motores Corrección ángulo conmutación / Corr_áng_conm
p1993[0...n]	IDPol basada en movimiento intensidad / IDPol I bas_mov
p1994[0...n]	IDPol basada en movimiento Tiempo de subida / IDPol T bas_mov
p1995[0...n]	IDPol basada en movimiento Ganancia / IDPol kp bas_mov
p1996[0...n]	IDPol basada en movimiento Tiempo de acción integral / IDPol Tn bas_mov
p1997[0...n]	IDPol basada en movimiento Tiempo de filtro / IDPol t_fi bas_mov
p1999[0...n]	Compens. offset ángulo conmut. e IDPol Escalado / Offs áng conm Esc
p3049[0...n]	IDMot Velocidad de actuación debilitamiento campo identificada / ident
p3049[0...n]	IDMot Veloc. lineal actuación debilitamiento campo identificada / v_deb_campo id
p3050[0...n]	IDMot Resistencia estatórica identificada / R_estátor ident
p3054[0...n]	IDMot Resistencia rotórica identificada / R_rotor ident
p3056[0...n]	IDMot Inductancia dispersa del estátor identificada / L_disp estátor
p3058[0...n]	IDMot Inductancia dispersa del rotor identificada / L_disp rotor
p3060[0...n]	IDMot Inductancia magnetizante identificada / IDMot Lh ident

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3090[0...n]	IDPol basada en elasticidad Configuración / IDPol el Config
p3091[0...n]	IDPol basada en elasticidad Tiempo de rampa / IDPol el t_rampa
p3092[0...n]	IDPol basada en elasticidad Tiempo de espera / IDPol el t_espera
p3093[0...n]	IDPol basada en elasticidad Proceso de medición Cantidad / IDPol el Proc med
p3094[0...n]	IDPol basada en elasticidad Elongación esperada / IDPol el elong esp
p3095[0...n]	IDPol basada en elasticidad Elongación admisible / IDPol el elong adm
p3096[0...n]	IDPol basada en elasticidad Intensidad / IDPol el Intens
p4610[0...n]	Sensor de temperatura en motor 1 Tipo de sensor MDS / SensTemp 1 Tip MDS
p4611[0...n]	Sensor de temperatura en motor 2 Tipo de sensor MDS / SensTemp 2 Tip MDS
p4612[0...n]	Sensor de temperatura en motor 3 Tipo de sensor MDS / SensTemp 3 Tip MDS
p4613[0...n]	Sensor de temperatura en motor 4 Tipo de sensor MDS / SensTemp 4 Tip MDS

1.3.5 Parámetros para juegos de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS)

Nota:

Bibliografía: /FH1/ Manual de funciones de accionamiento de SINAMICS S120
Capítulo "Juegos de datos"

La siguiente lista contiene los parámetros dependientes de los juegos de datos de etapa de potencia.

Product: SINAMICS S120/S150, Version: 4402100, Language: esp, Type: PDS

p0121[0...n]	Etapa de potencia Número de componente / EP Nº_comp
p0124[0...n]	Reconocimiento de etapa de potencia vía LED / EP Detección LED
p0125[0...n]	Activar/desactivar componente etapa de potencia / Act/desc comp_EP
r0126[0...n]	Componente etapa de potencia activo/inactivo / Comp_EP act/inact
r0127[0...n]	Etapa de potencia Versión de datos en EPROM / EP Versión EPROM
r0128[0...n]	Etapa de potencia Versión de firmware / EP Versión FW
r0200[0...n]	Etapa de potencia Código actual / EP Cód. act.
p0201[0...n]	Etapa de potencia Código / EP Código
r0203[0...n]	Etapa de potencia Tipo actual / EP Tipo actual
r0204[0...n]	Etapa de potencia Propiedades hardware / EP Propiedad HW
p0251[0...n]	Etapa de potencia Ventilador Contador de horas de funcionamiento / EP t_dur vent
p0254[0...n]	Etapa de potencia Ventilador interior Contador horas funcionam. / EP Vent_int t_func
p0895[0...n]	BI: Activar/desactivar componente etapa de potencia / Act/desc comp_EP
p3469[0...n]	Retardo de biestable Corrección de detección de paso por cero / t_Latch Corr PLL
p3901[0...n]	Etapa de potencia EEPROM Calibración offset Vdc / EP EEPROM Offs_Vdc
p7001[0...n]	Conex_paral Habilitación etapas de potencia / Habil. EP
r7002[0...n]	Conex_paral Estado etapas de potencia / Estado EP
r7020[0...n]	CO: Conex_paral Desviación intensidad en fase U / Fase U Desv de I
r7021[0...n]	CO: Conex_paral Desviación intensidad en fase V / Fase V Desv de I
r7022[0...n]	CO: Conex_paral Desviación intensidad en fase W / Fase W Desv de I
r7030[0...n]	CO: Conex_paral Tensión circ. intermedio Desviación / Vdc Desviación
p7040[0...n]	Conex_paral Corrección tiempo enclav. válvula fase U / Comp t_encl U
p7042[0...n]	Conex_paral Corrección tiempo enclav. válvula fase V / Comp t_encl V
p7044[0...n]	Conex_paral Corrección tiempo enclav. válvula fase W / Comp t_encl W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7050[0...n]	Conex_paral I circulante fase U / I_circ_fase U
r7051[0...n]	Conex_paral I circulante fase V / I_circ_fase V
r7052[0...n]	Conex_paral I circulante fase W / I_circ_fase W
r7200[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Sobrecarga I2T / EP Sobrecarga I2T
r7201[0...n]	CO: Conex_paral Etapa potencia Temperatura Máxima Ondulador / EP Temp Máx OND
r7202[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Máxima Capa bloque / EP Temp Máx capa
r7203[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Máxima Rectificador / EP Temp Máx REC
r7204[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperaturas Aire entrada / EP Temp air en
r7205[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperaturas Electrónica / EP Temp electrón.
r7206[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 1 / EP Temp OND 1
r7207[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 2 / EP Temp OND 2
r7208[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 3 / EP Temp OND 3
r7209[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 4 / EP Temp OND 4
r7210[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 5 / EP Temp OND 5
r7211[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Ondulador 6 / EP Temp OND 6
r7212[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Rectificador 1 / EP Temp REC 1
r7213[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Rectificador 2 / EP Temp REC 2
r7214[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 1 / EP Temp capa blo 1
r7215[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 2 / EP Temp capa blo 2
r7216[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 3 / EP Temp capa blo 3
r7217[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 4 / EP Temp capa blo 4
r7218[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 5 / EP Temp capa blo 5
r7219[0...n]	Conex_paral Etapa potencia Temperatura Capa bloq. 6 / EP Temp capa blo 6
r7220[0...n]	Alimentación Conex_paral Intensidad abs. permitida en motor / INF I_abs per. mot
r7220[0...n]	CO: Conex_paral Accto Intensidad máxima de salida / Accto I_sal máx
r7221[0...n]	Alimentación Conex_paral Intensidad abs. permitida en generador / INF I_abs per. gen
r7222[0...n]	CO: Conex_paral Intensidad real abs. / I_real abs.
r7223[0...n]	CO: Conex_paral Intensidad real de la fase U / I_fase U Vreal
r7224[0...n]	CO: Conex_paral Intensidad real de la fase V / I_fase V Vreal
r7225[0...n]	CO: Conex_paral Intensidad real de la fase W / I_fase W Vreal
r7226[0...n]	CO: Conex_paral Intensidad real de la fase U Offset / I_fase U Offset
r7227[0...n]	CO: Conex_paral Intensidad real de la fase V Offset / I_fase V Offset
r7228[0...n]	CO: Conex_paral Intensidad real de la fase W Offset / I_fase W Offset
r7229[0...n]	CO: Conex_paral Intensidad real de fase Suma U, V, W / I_fase Suma UVW
r7230[0...n]	CO: Conex_paral Tensión circ. intermedio Valor real / Vdc_real
r7231[0...n]	CO: Conex_paral Tensión real de la fase U / U_fase U Vreal
r7232[0...n]	CO: Conex_paral Tensión real de la fase V / U_fase V Vreal
r7233[0...n]	CO: Conex_paral Tensión real de la fase W / U_fase W Vreal
r7240[0...n]	Conex_paral Etapa de mando Palabra de estado 1 / Etapa mando ZSW1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esquemas de funciones 2

Contenido

2.1	Índice	2-1507
2.2	Explicaciones sobre los esquemas de funciones	2-1519
2.3	Listas	2-1524
2.4	CU310-2 Bornes de entrada y salida	2-1550
2.5	CU320-2 Bornes de entrada y salida	2-1559
2.6	CU_LINK	2-1566
2.7	CX32-2 Bornes de entrada y salida	2-1568
2.8	PROFIdrive	2-1572
2.9	Palabras de mando/estado internas	2-1627
2.10	Secuenciador	2-1640
2.11	Secuenciador de freno	2-1643
2.12	Safety Integrated	2-1648
2.13	Canal de consigna	2-1668
2.14	Canal de consigna no activado	2-1679
2.15	Posicionador simple (PosS/EPOS)	2-1681
2.16	Regulación de la posición	2-1697
2.17	Evaluación del encóder	2-1702
2.18	Servorregulación	2-1711
2.19	Regulación vectorial	2-1731
2.20	Funciones tecnológicas	2-1761
2.21	Regulador tecnológico	2-1769
2.22	Señales y funciones de vigilancia	2-1775

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.23	Diagnóstico	2-1784
2.24	Juegos de datos	2-1790
2.25	Basic Infeed	2-1796
2.26	Smart Infeed	2-1803
2.27	Active Infeed	2-1812
2.28	Terminal Board 30 (TB30)	2-1824
2.29	Communication Board CAN10 (CBC10)	2-1829
2.30	Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO)	2-1836
2.31	Terminal Module 31 (TM31)	2-1840
2.32	Terminal Module 120 (TM120)	2-1851
2.33	Terminal Module 41 (TM41)	2-1855
2.34	Servicios auxiliares	2-1869
2.35	Voltage Sensing Module (VSM)	2-1872
2.36	Basic Operator Panel 20 (BOP20)	2-1876
2.37	Braking Module externo	2-1878

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.1 Índice

2.2 Explicaciones sobre los esquemas de funciones 2-1519
1020 – Explicación de los símbolos (parte 1) 2-1520
1021 – Explicación de los símbolos (parte 2) 2-1521
1022 – Explicación de los símbolos (parte 3) 2-1522
1030 – Forma de usar la tecnología BICO 2-1523

2.3 Listas 2-1524
1508 – CU310-2 Bornes de entrada y salida 2-1525
1510 – CU320-2 Bornes de entrada y salida 2-1526
1512 – CX32-2 Bornes de entrada y salida 2-1527
1520 – PROFIdrive 2-1528
1530 – Palabras de mando/estado internas, juegos de datos 2-1529
1550 – Canal de consigna 2-1530
1580 – Servorregulación Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura) 2-1531
1590 – Servorregulación Regulación de velocidad y control por U/f 2-1532
1610 – Servorregulación Formación de límites de par 2-1533
1630 – Servorregulación Regulación de intensidad 2-1534
1680 – Regulación vectorial Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura) 2-1535
1690 – Regulación vectorial Control por U/f 2-1536
1700 – Regulación vectorial Regulación de velocidad y formación de límites de par . . 2-1537
1710 – Regulación vectorial Regulación de intensidad 2-1538
1750 – Vigilancias, fallos, alarmas 2-1539
1773 – Basic Infeed 2-1540
1774 – Active Infeed 2-1541
1775 – Smart Infeed 2-1542
1780 – Terminal Module 15 (TM15) 2-1543
1781 – Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO) 2-1544
1782 – Terminal Module 17 High Feature (TM17 High Feature) 2-1545
1790 – Terminal Board 30 (TB30) 2-1546
1840 – Terminal Module 31 (TM31) 2-1547
1842 – Terminal Module 41 (TM41) 2-1548
1850 – Terminal Module 54F (TM54F) 2-1549

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.4 CU310-2 Bornes de entrada y salida 2-1550
2020 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 22) 2-1551
2021 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 16 ... DI 21) 2-1552
2030 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9) 2-1553
2031 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11) 2-1554
2032 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 ... DI/DO 13) 2-1555
2033 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 ... DI/DO 15) 2-1556
2038 – Salida digital (DO 16) 2-1557
2040 – Entrada analógica (AI) 2-1558

2.5 CU320-2 Bornes de entrada y salida 2-1559
2120 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17) 2-1560
2121 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21) 2-1561
2130 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9) 2-1562
2131 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11) 2-1563
2132 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 ... DI/DO 13) 2-1564
2133 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 ... DI/DO 15) 2-1565

2.6 CU_LINK 2-1566
2211 – Transferencia de datos 2-1567

2.7 CX32-2 Bornes de entrada y salida 2-1568
2220 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17) 2-1569
2230 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9) 2-1570
2231 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11) 2-1571

2.8 PROFIdrive 2-1572
2410 – PROFIBUS (PB)/PROFINET (PN), direcciones y diagnóstico 2-1574
2420 – Telegramas estándar y datos de proceso 2-1575
2422 – Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 1 2-1576
2423 – Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 2 2-1577
2424 – Telegramas específicos del fabricante/libres y datos de proceso 2-1578
2425 – Interconexión palabra de mando sector metal STW1_BM 2-1579
2426 – Interconexión palabra de mando sector metal STW2_BM 2-1580
2427 – Interconexión palabra de mando alimentación sector metal E_STW1_BM 2-1581
2428 – Interconexión palabra de estado sector metal ZSW1_BM 2-1582
2429 – Interconexión palabra de estado sector metal ZSW2_BM 2-1583

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2430 – Interconexión palabra de estado alimentación sector metal E_ZSW1_BM 2-1584
2433 – Interconexión palabra de mando ENCÓDER STW2_ENC 2-1585
2434 – Interconexión palabra de estado ENCÓDER ZSW2_ENC 2-1586
2439 – Interconexión señales de recepción PZD específica del perfil 2-1587
2440 – Interconexión señales de recepción PZD específica del fabricante 2-1588
2441 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 2) 2-1589
2442 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 0) 2-1590
2443 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 1) 2-1591
2444 – Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 0) 2-1592
2445 – Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 1) 2-1593
2447 – Interconexión palabra de mando E_STW1 Infeed 2-1594
2449 – Interconexión señales de emisión PZD específica del perfil 2-1595
2450 – Interconexión señales de emisión PZD específica del fabricante 2-1596
2451 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 2) 2-1597
2452 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 0) 2-1598
2453 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 1) 2-1599
2454 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 0) 2-1600
2455 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 1) 2-1601
2456 – Interconexión palabra de estado MELDW 2-1602
2457 – Interconexión palabra de estado E_ZSW1 Infeed 2-1603
2462 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento POS_STW (r0108 4 = 1) 2-1604
2463 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento 1 POS_STW1 (r0108.4 = 1) 2-1605
2464 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento 2 POS_STW2 (r0108.4 = 1) 2-1606
2466 – Interconexión palabra de estado de posicionamiento 1 POS_ZSW1 (r0108.4 = 1) 2-1607
2467 – Interconexión palabra de estado de posicionamiento 2 POS_ZSW2 (r0108.4 = 1) 2-1608
2468 – IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999) 2-1609
2470 – IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999) 2-1610
2472 – IF1 Palabras de estado Interconexión libre 2-1611
2475 – Interconexión palabra de mando 1 STW1 (r0108.4 = 1) 2-1612
2476 – Interconexión selección de bloque pos SATZANW (r0108.4 = 1) 2-1613
2479 – Interconexión palabra de estado 1 ZSW1 (r0108.4 = 1) 2-1614
2480 – Interconexión MDI Mode MDI_MOD (r0108.4 = 1) 2-1615

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2481 – IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999) 2-1616
2483 – IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999) 2-1617
2485 – IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999) 2-1618
2487 – IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999) 2-1619
2489 – IF2 Palabras de estado Interconexión libre 2-1620
2491 – IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre 2-1621
2493 – IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre 2-1622
2495 – Interconexión palabra de mando 1 CU_STW1 Control Unit 2-1623
2496 – Interconexión palabra de estado 1 CU_ZSW1 Control Unit 2-1624
2497 – Interconexión A_DIGITAL 2-1625
2498 – Interconexión E_DIGITAL 2-1626

2.9 Palabras de mando/estado internas 2-1627
2501 – Palabra de mando Secuenciador 2-1628
2503 – Palabra de estado Secuenciador 2-1629
2505 – Palabra de mando Canal de consigna 2-1630
2520 – Palabra de mando Regulador de velocidad 2-1631
2522 – Palabra de estado Regulador de velocidad 2-1632
2526 – Palabra de estado Regulación 2-1633
2530 – Palabra de estado Regulación de intensidad 2-1634
2534 – Palabra de estado Vigilancias 1 2-1635
2536 – Palabra de estado Vigilancias 2 2-1636
2537 – Palabra de estado Vigilancias 3 2-1637
2546 – Palabra de mando Fallos/alarmas 2-1638
2548 – Palabra de estado Fallos/alarmas 1 y 2 2-1639

2.10 Secuenciador 2-1640
2610 – Unidad de control 2-1641
2634 – Habilitaciones faltantes, control de contactor de red, interconexiones lógicas . 2-1642

2.11 Secuenciador de freno 2-1643
2701 – Secuenciador de freno simple (r0108.14 = 0) 2-1644
2704 – Secuenciador de freno avanzado, detección de parada (r0108.14 = 1) 2-1645
2707 – Secuenciador de freno avanzado, abrir/cerrar freno (r0108.14 = 1) 2-1646
2711 – Secuenciador de freno avanzado, salidas de señal (r0108.14 = 1) 2-1647

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.12 Safety Integrated 2-1648
2800 – Basic Functions, gestor de parámetros 2-1649
2802 – Basic Functions, vigilancias y fallos/alarmas 2-1650
2804 – Basic Functions, palabras de estado 2-1651
2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1) 2-1652
2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter) 2-1653
2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed) 2-1654
2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS; STOP B, C, D, F internos 2-1655
2840 – Extended Functions, palabra de mando y palabra de estado 2-1656
2846 – Extended Functions, gestor de parámetros 2-1657
2847 – Extended Functions, gestor de parámetros TM54F 2-1658
2848 – Extended Functions, TM54F Configuración, F-DI/F-DO Test 2-1659
2850 – Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4) 2-1660
2851 – Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9) 2-1661
2853 – Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23) 2-1662
2855 – Extended Functions, TM54F Interfaz de mando 2-1663
2856 – Extended Functions, TM54F Selección de Safe State 2-1664
2857 – Extended Functions, TM54F Asignación (F-DO 0 ... F-DO 3) 2-1665
2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor) 2-1666
2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction) 2-1667

2.13 Canal de consigna 2-1668
3010 – Consignas fijas de velocidad 2-1669
3020 – Potenciómetro motorizado 2-1670
3030 – Consigna principal/adicional, escalado de consignas, JOG 2-1671
3040 – Limitación de sentido e inversión de sentido 2-1672
3050 – Bandas inhibidas y límites de velocidad 2-1673
3060 – Generador de rampa simple 2-1674
3070 – Generador de rampa avanzado 2-1675
3080 – Selección, palabra de estado y corrección del generador de rampa 2-1676
3082 – Parada y retirada ampliadas (ESR, r0108.9 = 1) 2-1677
3090 – Dynamic Servo Control (DSC) lineal y DSC Spline (r0108.6 = 1) 2-1678

2.14 Canal de consigna no activado 2-1679
3095 – Formación de límites de velocidad (r0108.8 = 0) 2-1680

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.15 Posicionador simple (PosS/EPOS) 2-1681
3610 – Modo de operación JOG (r0108.4 = 1) 2-1682
3612 – Modo de op. Referenciado/búsqueda del punto de referencia (r0108.4 = 1)(p2597 = señal 0) 2-1683
3614 – Modo Referenciado al vuelo (r0108.4 = 1) (p2597 = señal 1) 2-1684
3615 – Modo de operación Bloques de desplazamiento Cambio de bloque externo (r0108.4 = 1) 2-1685
3616 – Modo de operación Bloques de desplazamiento (r0108.4 = 1) 2-1686
3617 – Desplazamiento a tope fijo 2-1687
3618 – Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI, valores dinámicos (r0108.4 = 1) 2-1688
3620 – Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI (r0108.4 = 1) 2-1689
3625 – Control de modos de operación (r0108.4 = 1) 2-1690
3630 – Limitaciones de la zona de desplazamiento (r0108.4 = 1) 2-1691
3635 – Interpolador (r0108.4 = 1) 2-1692
3640 – Palabra de mando Selección de bloque/selección MDI (r0108.4 = 1) 2-1693
3645 – Palabra de estado 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1) 2-1694
3646 – Palabra de estado 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1) 2-1695
3650 – Palabra de estado Bloque de desplazamiento activo/MDI activo (r0108.4 = 1) 2-1696

2.16 Regulación de la posición 2-1697
4010 – Acondicionamiento de la posición real (r0108.3 = 1) 2-1698
4015 – Regulador de posición (r0108.3 = 1) 2-1699
4020 – Vigilancia de parada y de posicionamiento (r0108.3 = 1) 2-1700
4025 – Vigilancia dinámica de error de seguimiento, secuenciadores de levas (r0108.3 = 1) 2-1701

2.17 Evaluación del encóder 2-1702
4704 – Captación de posición y de temperatura, encóder 1 ... 3 2-1703
4710 – Cap. de la velocidad real de giro y de la posición polar con el encóder de motor (encóder 1) 2-1704
4711 – Captación de la velocidad real de giro con el encóder 2, 3 (r0108.7 = 1, APC activado) 2-1705
4715 – Cap. de la velocidad real y de la pos. polar con el encóder de motor ASM/SM (encóder 1) 2-1706
4720 – Interfaz de encóder, señales de recepción encóder 1 ... 3 2-1707
4730 – Interfaz de encóder, señales de emisión encóder 1 ... 3 2-1708
4735 – Búsqueda de marca de referencia con marca cero sustitutiva, encóder 1 ... 3 . 2-1709
4740 – Evaluación de detector, memoria de medidas, encóder 1 ... 3 2-1710

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.18 Servorregulación 2-1711
5020 – Filtro de consigna de velocidad y control anticipativo de velocidad 2-1712
5030 – Modelo de referencia/simetrización de control anticipativo/limitación de velocidad 2-1713
5040 – Regulador de velocidad con encóder 2-1714
5042 – Regulador de velocidad, control anticipativo de par-velocidad con encóder (p1402.4 = 1) 2-1715
5050 – Adaptación Kp_n/Tn_n 2-1716
5060 – Consigna de par, conmutación tipo de regulación 2-1717
5210 – Regulador de velocidad sin encóder 2-1718
5300 – Control por U/f para diagnóstico 2-1719
5301 – Señalización variable 2-1720
5490 – Regulador de velocidad Configuración 2-1721
5610 – Limitación/reducción del par/interpolador 2-1722
5620 – Límite de par en modo motor/generador 2-1723
5630 – Límite de par superior/inferior 2-1724
5640 – Conmutación de modo, limitación de potencia/intensidad 2-1725
5650 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min 2-1726
5710 – Filtros consigna de intensidad 2-1727
5714 – Regulador Iq y regulador Id 2-1728
5722 – Consigna de intensidad de excitación/flujo, disminución del flujo, regulador de flujo 2-1729
5730 – Interfaz para Motor Module (señales de conducción, valores reales de intensidad) 2-1730

2.19 Regulación vectorial 2-1731
6030 – Consigna de velocidad, estatismo 2-1733
6031 – Simetrización de control anticipativo, modelo de referencia/modelo de aceleración 2-1734
6040 – Regulador de velocidad con/sin encóder 2-1735
6050 – Adaptación Kp_n/Tn_n 2-1736
6060 – Consigna de par 2-1737
6220 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min 2-1738
6300 – Característica U/f y aumento de tensión 2-1739
6310 – Amortiguación de resonancia y compensación de deslizamiento 2-1740
6320 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min 2-1741
6490 – Regulador de velocidad Configuración 2-1742
6491 – Regulación de flujo Configuración 2-1743

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

6495 – Excitación (FEM, p0300 = 5) 2-1744
6630 – Límite de par superior/inferior 2-1745
6640 – Límites de intensidad/de potencia/de par 2-1746
6710 – Filtros consigna de intensidad 2-1747
6714 – Regulador Iq y regulador Id 2-1748
6721 – Consigna Id (PEM, p0300 = 2) 2-1749
6722 – Característica de debilitamiento de campo, consigna Id (ASM, p0300 = 1) . . . 2-1750
6723 – Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (ASM, p0300 = 1) . 2-1751
6724 – Regulador de debilitamiento de campo (PEM, p0300 = 2) 2-1752
6725 – Consigna de flujo, regulador de debilitamiento de campo (FEM, p0300 = 5) . . 2-1753
6726 – Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (FEM, p0300 = 5) . 2-1754
6727 – Mod. de corriente, vigil. de la intensidad de excitación, regulación cos phi (FEM, p0300 = 5) 2-1755
6730 – Interfaz con el Motor Module (ASM, p0300 = 1) 2-1756
6731 – Interfaz con el Motor Module (PEM, p0300 = 2) 2-1757
6732 – Interfaz con el Motor Module (FEM, p0300 = 5) 2-1758
6733 – Selección modelo de motor (FEM, p0300 = 5) 2-1759
6799 – Señales de indicación 2-1760

2.20 Funciones tecnológicas 2-1761
7008 – Estimador kT 2-1762
7010 – Característica de fricción 2-1763
7012 – Advanced Positioning Control (APC, r0108.7 = 1) 2-1764
7014 – Cortocircuitado externo del inducido (EASC, p0300 = 2xx o 4xx) 2-1765
7016 – Cortocircuitado interno del inducido (IASC, p0300 = 2xx o 4xx) 2-1766
7017 – Freno por corriente continua (p0300 = 1xx) 2-1767
7020 – Sincronizar 2-1768

2.21 Regulador tecnológico 2-1769
7950 – Valores fijos, selección binaria (r0108.16 = 1 y p2216 = 2) 2-1770
7951 – Valores fijos, selección directa (r0108.16 = 1 y p2216 = 1) 2-1771
7954 – Potenciómetro motorizado (r0108.16 = 1) 2-1772
7958 – Regulación (r0108.16 = 1) 2-1773
7960 – Regulador tensión del circuito intermedio (r0108.16 = 1) 2-1774

2.22 Señales y funciones de vigilancia 2-1775
8010 – Avisos de velocidad 1 2-1776

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

8011 – Avisos de velocidad 2 2-1777
8012 – Avisos de par, motor bloqueado/volcado 2-1778
8013 – Vigilancia de carga (r0108.17 = 1) 2-1779
8014 – Vigilancia térmica de la etapa de potencia 2-1780
8016 – Vigilancia térmica del motor 2-1781
8017 – Modelo de motor I2t térmico (PEM, p0300 = 2xx) 2-1782
8018 – Motor síncrono con excitación independiente (FEM, p0300 = 5) 2-1783

2.23 Diagnóstico 2-1784
8060 – Memoria de fallos 2-1785
8065 – Memoria de alarmas 2-1786
8070 – Palabra de disparo para fallos/alarmas (r2129) 2-1787
8075 – Configuración de fallos/alarmas 2-1788
8134 – Hembrillas de medida 2-1789

2.24 Juegos de datos 2-1790
8560 – Juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS) 2-1791
8565 – Juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS) 2-1792
8570 – Juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS) 2-1793
8575 – Juegos de datos de motor (Motor Data Set, MDS) 2-1794
8580 – Juegos de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS) 2-1795

2.25 Basic Infeed 2-1796
8720 – Palabra de mando Secuenciador alimentación 2-1797
8726 – Palabra de estado Secuenciador alimentación 2-1798
8732 – Unidad de control 2-1799
8734 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red 2-1800
8750 – Interfaz para la etapa de potencia de Basic Infeed (señales de mando, valores reales) 2-1801
8760 – Señales y funciones de vigilancia (p3400.0 = 0) 2-1802

2.26 Smart Infeed 2-1803
8820 – Palabra de mando Secuenciador alimentación 2-1804
8826 – Palabra de estado Secuenciador alimentación 2-1805
8828 – Palabra de estado Alimentación 2-1806
8832 – Unidad de control 2-1807
8834 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red 2-1808
8850 – Interfaz para Smart Infeed (señales de mando, valores reales) 2-1809

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

8860 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de la tensión de red 2-1810
8864 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc 2-1811

2.27 Active Infeed 2-1812
8920 – Palabra de mando Secuenciador alimentación 2-1813
8926 – Palabra de estado Secuenciador alimentación 2-1814
8928 – Palabra de estado Alimentación 2-1815
8932 – Unidad de control 2-1816
8934 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red 2-1817
8940 – Reg. reserva tasa de modulación/regulador de la tensión circuito intermedio (p3400.0 = 0) 2-1818
8946 – Control anticipativo/regulador de intensidad/etapa de mando (p3400.0 = 0) . . 2-1819
8948 – Maestro/esclavo (r0108.19 = 1) 2-1820
8950 – Interfaz para Active Infeed, señales de mando, valores reales (p3400.0 = 0) . . 2-1821
8960 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia tensión de red (p3400.0 = 0) 2-1822
8964 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc. (p3400.0 = 0) 2-1823

2.28 Terminal Board 30 (TB30) 2-1824
9100 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3) 2-1825
9102 – Salidas digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 3) 2-1826
9104 – Entradas analógicas (AI 0 ... AI 1) 2-1827
9106 – Salidas analógicas (AO 0 ... AO 1) 2-1828

2.29 Communication Board CAN10 (CBC10) 2-1829
9204 – Telegrama de recepción Mapping PDO libre (p8744 = 2) 2-1830
9206 – Telegrama de recepción Predefined Connection Set (p8744 = 1) 2-1831
9208 – Telegrama de emisión Mapping PDO libre (p8744 = 2) 2-1832
9210 – Telegrama de emisión Predefined Connection Set (p8744 = 1) 2-1833
9220 – Palabra de mando CANopen 2-1834
9226 – Palabra de estado CANopen 2-1835

2.30 Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO) 2-1836
9400 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 7) 2-1837
9401 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 15) 2-1838
9402 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 16 ... DI/DO 23) 2-1839

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.31 Terminal Module 31 (TM31) 2-1840
9550 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3) 2-1841
9552 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 ... DI 7) 2-1842
9556 – Salidas de relé digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 1) 2-1843
9560 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9) 2-1844
9562 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11) 2-1845
9566 – Entrada analógica 0 (AI 0) 2-1846
9568 – Entrada analógica 1 (AI 1) 2-1847
9572 – Salidas analógicas (AO 0 ... AO 1) 2-1848
9576 – Evaluación de temperatura (KTY/PTC) 2-1849
9577 – Vigilancia de sensores (KTY/PTC) 2-1850

2.32 Terminal Module 120 (TM120) 2-1851
9605 – Evaluación de temperatura canal 1 y 2 (KTY/PTC) 2-1852
9606 – Evaluación de temperatura canal 3 y 4 (KTY/PTC) 2-1853
9607 – Vigilancia de sensores (KTY/PTC) 2-1854

2.33 Terminal Module 41 (TM41) 2-1855
9660 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3) 2-1856
9661 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 1) 2-1857
9662 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 2 ... DI/DO 3) 2-1858
9663 – Entrada analógica (AI 0) 2-1859
9674 – Emulación de encóder incremental (p4400 = 0) 2-1860
9676 – Emulación de encóder incremental (p4400 = 1) 2-1861
9677 – Interconexión palabra de mando STW1 (p0922 = 3) 2-1862
9678 – Palabra de mando Secuenciador 2-1863
9679 – Interconexión palabra de mando STW2 (p0922 = 3) 2-1864
9680 – Palabra de estado Secuenciador 2-1865
9681 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p0922 = 3) 2-1866
9682 – Unidad de control 2-1867
9683 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p0922 = 3) 2-1868

2.34 Servicios auxiliares 2-1869
9794 – Unidad de refrigeración Señales de control y respuesta (r0108.28 = 1) 2-1870
9795 – Unidad de refrigeración Secuenciador (r0108.28 = 1) 2-1871

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.35 Voltage Sensing Module (VSM) 2-1872
9880 – Entradas analógicas (AI 0 ... AI 3) 2-1873
9886 – Evaluación de temperatura 2-1874
9887 – Vigilancia de sensores KTY/PTC 2-1875

2.36 Basic Operator Panel 20 (BOP20) 2-1876
9912 – Palabra de mando Interconexión 2-1877

2.37 Braking Module externo 2-1878
9951 – Unidad de control (r0108.26 = 1) 2-1879

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.2 Explicaciones sobre los esquemas de funciones

Esquemas de funciones

1020 – Explicación de los símbolos (parte 1)	2-1520
1021 – Explicación de los símbolos (parte 2)	2-1521
1022 – Explicación de los símbolos (parte 3)	2-1522
1030 – Forma de usar la tecnología BICO	2-1523

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-1 1020 – Explicación de los símbolos (parte 1)

Parameter

Symbol	Meaning
Parameter name [Unit] rxxxx [x...y]	Monitoring parameter (parameter may appear .
Parameter name [Unit] Index name rxxxx[x]	Monitoring parameter with index.
[aaaa.b] Parameter name from ... to [Unit] pxxxx[y...z] (Def)	Setting parameter (if the parameter appears a multiple number of times, then diagram references are specified).
[aaaa.b] Parameter name Index name from ... to [Unit] pxxxx[y] (Def)	Setting parameter with index (if the parameter appears a multiple number of times, then diagram references are specified).

Connectors

Symbol	Meaning
name pxxxx (xxxx)	Connector input CI.
name pxxxx[y] (xxxx [x])	Connector input CI with index [y]
name pxxxx[y...z] (xxxx [y])	Connector input CI with index range [y...z]
name [unit] rxxxx[y...z]	Connector output CO with [dimension unit] and index range [y...z].
name [unit] rxxxx[y]	Connector output CO [dimension unit] and with index [y]

Binectors

Symbol	Meaning
name pxxxx (Def)	Binektor input BI with factory setting (Def).
name pxxxx[y] (Def)	Binector input BI with index [y] and factory setting (Def).
name pxxxx[y...z] (Def)	Binector input BI with index range [y...z] and factory setting (Def).
name rxxxx	Binector output BO.
name rxxxx.y	Binector output BO with bit y.

Connectors/binectors

Symbol	Meaning
Parameter name rxxxx rxxxx	Konnektor-/Binektorausgang CO/BO

Cross references between diagrams

Symbol	Meaning
1 ... 8 (Signal path 1 Signal path 8)	The function diagrams are sub-divided into 8 signal paths in order to facilitate orientation.
Text → [aaaa.b]	Text = Unique signal designation aaaa = Signal goes to target diagram aaaa b = Signal goes to signal path b
[cccc.d] → Text	Text = Unique signal designation cccc = Signal comes from source diagram cccc d = Signal comes from signal path d

To "function diagram name" [aaaa.b] = for binectors.

Cross references for control bits

Symbol	Meaning
pxxxx [aaaa.b]	pxxxx= Original parameter of signal aaaa = Signal comes from source diagram aaaa b = Signal comes from signal path b

Data sets

Symbol	Meaning
pxxxx[C]	Parameter belongs to the Command Data Set (CDS).
pxxxx[D]	Parameter belongs to the Drive Data Set (DDS).
pxxxx[E]	Parameter belongs to the Encoder Data Set (EDS).
pxxxx[M]	Parameter belongs to the Motor Data Set (MDS).
pxxxx[P]	Parameter belongs to the Power unit Data Set (PDS).

Information on parameters, binectors, connectors

Symbol	Meaning
Parameter name	Parameter name (up to 18 characters)
[Unit]	[dimension unit] rotatry axis, for linear axis see list of parameters
rxxxx[y] or rxxxx[y...z] or rxxxx[y].ww or rxxxx.ww	"r" = monitoring parameter. These parameters are read-only "xxxx" stands for the parameter number "[y]" specifies the valid index, "[y...z]" specifies the applicable index range ".ww" specifies the bit number (e.g. 0...15).
pxxxx[y] or pxxxx[y...z] or pxxxx[y].ww or pxxxx.ww	"p" = setting parameter. These parameters can be changed. "xxxx" stands for the parameter number, "[y]" specifies the applicable index, "[y...z]" specifies the applicable index range ".ww" specifies the bit number (e.g. 0...15).
from ... to	Value range.
(xxxx[y].ww)	Parameter number (xxxx) with Index number [y] and bit number .ww.
(Def)	Factory setting.
(Def.w)	Factory setting with bit number as prefix.
[aaaa.b]	Diagram references for setting parameters that occur a multiple number of times. [Function diagram number, signal path]

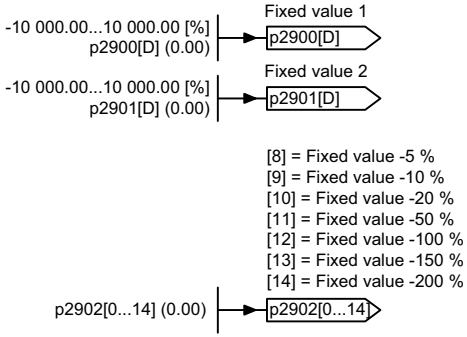
Sampling times

Symbol	Meaning
pxxxx[Y] (ZZZ.ZZ µs)	Setting parameter with factory setting to select the time slice.
p0115[y] (Drive Object)	Time slice depending on the pre-setting p0112 of the drive object. "[y]" specifies the applicable index.
p0115[y] (Motor Modules)	Time slice depending on the rated pulse frequency of the motor module. "[y]" specifies the applicable index.
PROFIdrive sampling time	Presetting for IF1 in p2048. Presetting for IF2 in p8848. The bus clock applies to a clock synchronized operate to IF1 or IF2.
CAN bus sampling time	Presetting in p8848.
Background	There is no fixed sampling time for this function. The processing takes place in background. The cycle time depends on the computational load of the control unit.
Not relevant	A static state is displayed here. The sampling time data is not relevant.

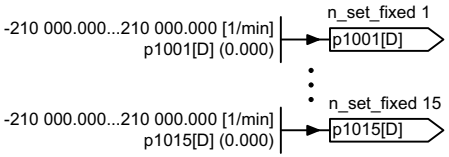
1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1020_51_eng.vsd	Function diagram	- 1020 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 1)					10.08.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

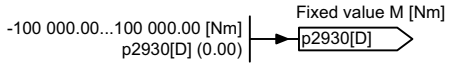
Pre-assigned binectors and connectors
Fixed percentage values



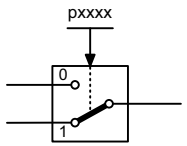
Pre-assigned binectors and connectors
Fixed speed values



Pre-assigned binectors and connectors
Fixed torque values



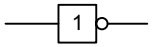
Switch symbol



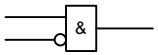
Simple changeover switch

The switch position is shown according to the factory setting
(in this case, switch position 1 in the default state on delivery).

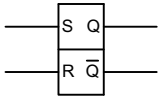
Symbols for logic functions



Logical inversion

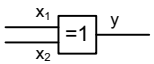


AND element with logical inversion of an input signal



R/S flip-flop

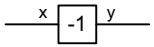
S = setting input
R = reset input
Q = non-inverted output
Q̄ = inverted output



Exclusiv-OR/XOR

$y = 1$ when $x_1 \neq x_2$ is.

Symbols for computational and closed-loop control functions

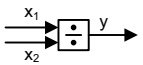


Sign reversal

$y = -x$

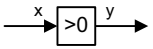
Absolute value generator

$y = |x|$



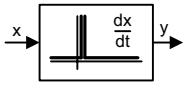
Divider

$y = \frac{x_1}{x_2}$



Comparator

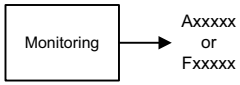
Output y = a logical "1", if the analog signal x > 0, i.e. is positive.



Differentiator

$y = \frac{dx}{dt}$

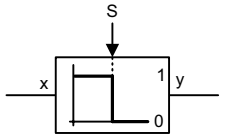
Symbol for monitoring



Monitoring

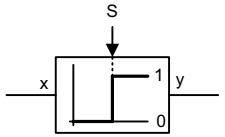
In the bottom right-hand corner of the diagram.

Symbols for computational and closed-loop control functions



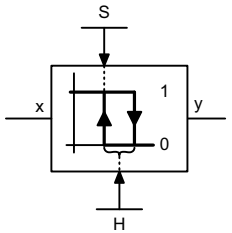
Threshold value switch 1/0

Outputs at y a logical "1" if x < S.



Threshold value switch 0/1

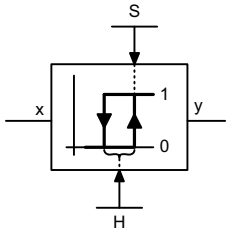
Outputs at y a logical "1" if x > S.



Threshold value 1/0 with hysteresis

Outputs a logical "1" at y if x < S.

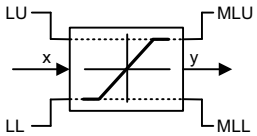
If x >= S + H then y returns to 0.



Threshold value 0/1 with hysteresis

Outputs a logical "1" at y if x > S.

If x <= S - H then y returns to 0.



Limiter

x is limited to the upper limit LU and the lower limit LL and output at y.
The digital signals MLU and MLL have the value "1", if the upper or lower limit is active.

Sample & Hold element

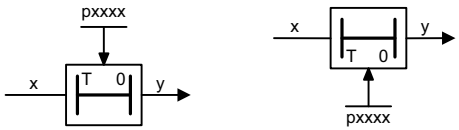
Sample and hold element.
y = x if SET = 1
(not retentively saved at POWER OFF)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1021_51_eng.vsd	Function diagram	- 1021 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 2)					01.07.08 V04.04.00	SINAMICS	

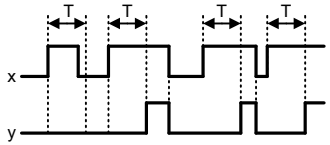
Figura 2-2 1021 – Explicación de los símbolos (parte 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

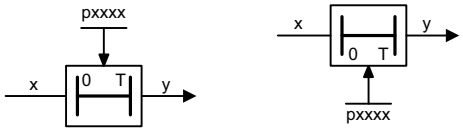
Switch-on delay



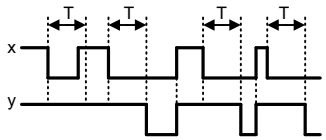
The digital signal x must have the value "1" without any interruption during the time T before output y changes to "1".



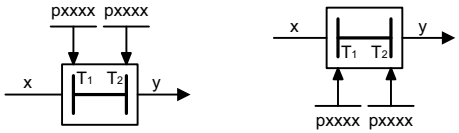
Switch-off delay



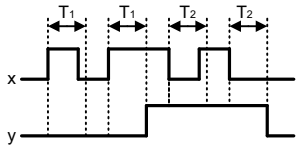
The digital signal x must have the value "0" without interruption during the time T before output y changes to "0".



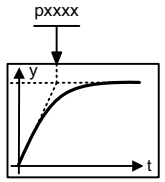
Delay (switch-on and switch-off)



The digital signal x must have the value "1" without interruption during time T_1 or must have the value "0" during time T_2 before output y changes its signal state.



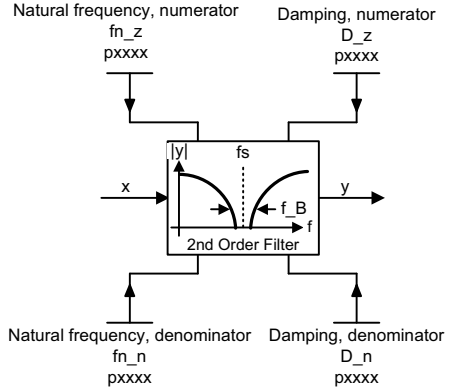
PT1 element



Delay element, first order.

pxxxx = time constant

2nd-order filter (bandstop/general filter)



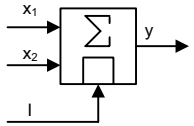
Used as bandstop filter - center frequency fs: $fn\_z = fs$, $fn\_n = fs$

- bandwidth f_B: $D\_z = 0$, $D\_n = \frac{f\_B}{2 \cdot fs}$

Transfer function when used as general filter

$$H(s) = \frac{\left(\frac{s}{2\pi fn\_z}\right)^2 + \frac{2 \cdot D\_z}{2\pi fn\_z} \cdot s + 1}{\left(\frac{s}{2\pi fn\_n}\right)^2 + \frac{2 \cdot D\_n}{2\pi fn\_n} \cdot s + 1}$$

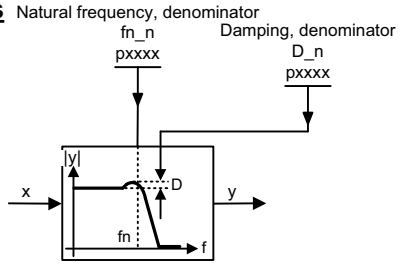
Analog adder can be activated



The following applies to I = 1 signal: $y = x_1 + x_2$

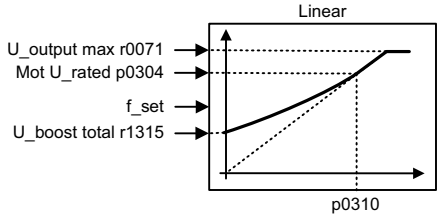
The following applies to I = 0 signal: $y = x_1$

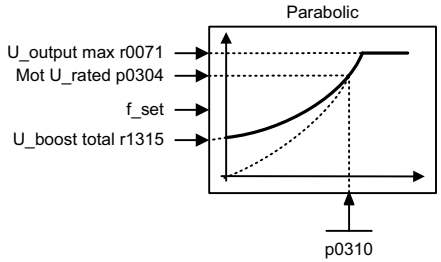
PT2 low pass

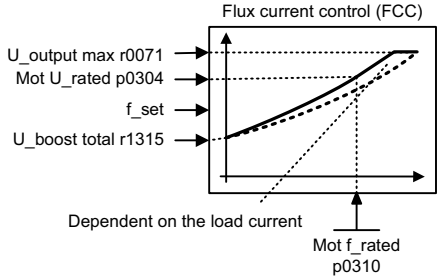


Transfer function

$$H(s) = \frac{1}{\left(\frac{s}{2\pi fn\_n}\right)^2 + \frac{2 \cdot D\_n}{2\pi fn\_n} \cdot s + 1}$$







1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1022_51_eng.vsd	Function diagram	- 1022 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 3)					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Handling BICO technology

Binector: r0723.15

Binectors are binary signals that can be freely interconnected (BO = Binector Output).
They represent a bit of a "BO:" display parameter (e.g. bit 15 from r0723).

Connector: r0723

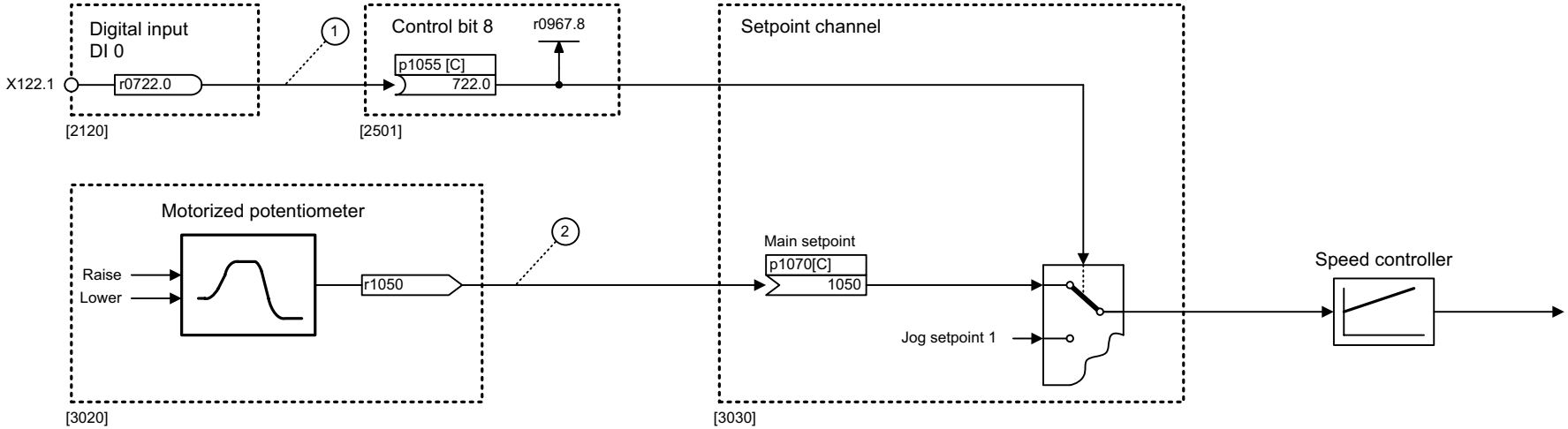
Connectors are "analog signals" that can be freely interconnected (e.g. percentage variables, speeds or torques).
Connectors are also "CO:" display parameters (CO = Connector Output).

Parameterization:

At the signal destination, the required binector or connector is selected using appropriate parameters:
"BI:" parameter for binectors (BI = Binector Input)
or
"CI:" parameter for connectors (CI = Connector Input)

Example:

The main setpoint for the speed controller (CI: p1070) should be received from the output of the motorized potentiometer (CO: r1050) and the "jog" command (BI: p1055) from digital input DI 0 (BO: r0722.0, X122.1 terminal) on the CU320.



Parameterizing steps:

1. p1055[0] = 722.0 — Terminal X122.1 acts as "Jog bit 0".
2. p1070[0] = 1050 — The output of the motorized potentiometer acts as main setpoint for the speed controller.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1030_51_eng.vsd	Function diagram	- 1030 -
Explanations for the function diagrams - Handling BICO technology					19.01.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-4 1030 – Forma de usar la tecnología BICO

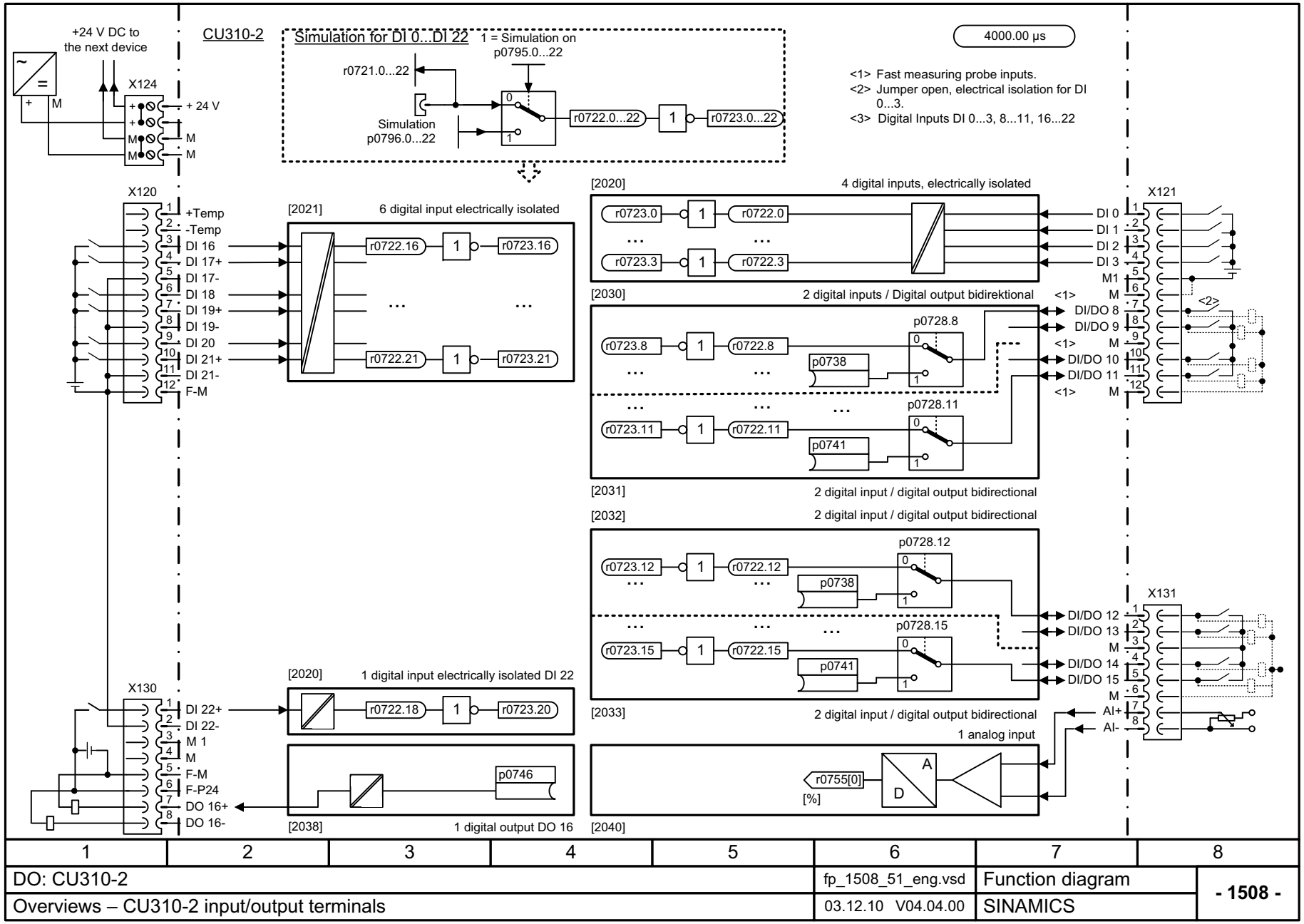
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.3 Listas

Esquemas de funciones

1508 – CU310-2 Bornes de entrada y salida	2-1525
1510 – CU320-2 Bornes de entrada y salida	2-1526
1512 – CX32-2 Bornes de entrada y salida	2-1527
1520 – PROFIdrive	2-1528
1530 – Palabras de mando/estado internas, juegos de datos	2-1529
1550 – Canal de consigna	2-1530
1580 – Servorregulación Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura)	2-1531
1590 – Servorregulación Regulación de velocidad y control por U/f	2-1532
1610 – Servorregulación Formación de límites de par	2-1533
1630 – Servorregulación Regulación de intensidad	2-1534
1680 – Regulación vectorial Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura)	2-1535
1690 – Regulación vectorial Control por U/f	2-1536
1700 – Regulación vectorial Regulación de velocidad y formación de límites de par	2-1537
1710 – Regulación vectorial Regulación de intensidad	2-1538
1750 – Vigilancias, fallos, alarmas	2-1539
1773 – Basic Infeed	2-1540
1774 – Active Infeed	2-1541
1775 – Smart Infeed	2-1542
1780 – Terminal Module 15 (TM15)	2-1543
1781 – Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO)	2-1544
1782 – Terminal Module 17 High Feature (TM17 High Feature)	2-1545
1790 – Terminal Board 30 (TB30)	2-1546
1840 – Terminal Module 31 (TM31)	2-1547
1842 – Terminal Module 41 (TM41)	2-1548
1850 – Terminal Module 54F (TM54F)	2-1549

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU310-2					fp_1508_51_eng.vsd	Function diagram	- 1508 -
Overviews – CU310-2 input/output terminals					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-5 1508 – CU310-2 Bornes de entrada y salida

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

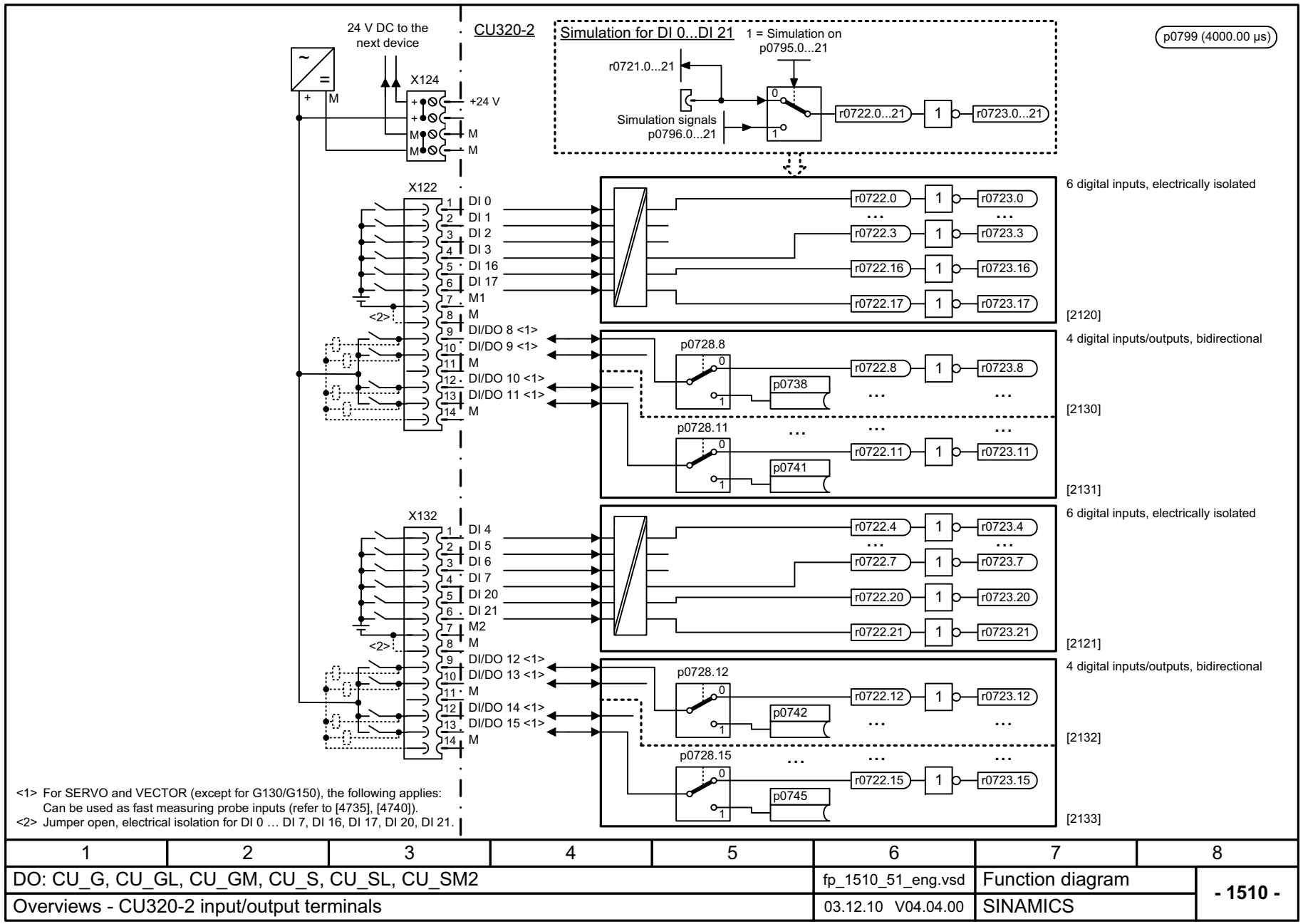
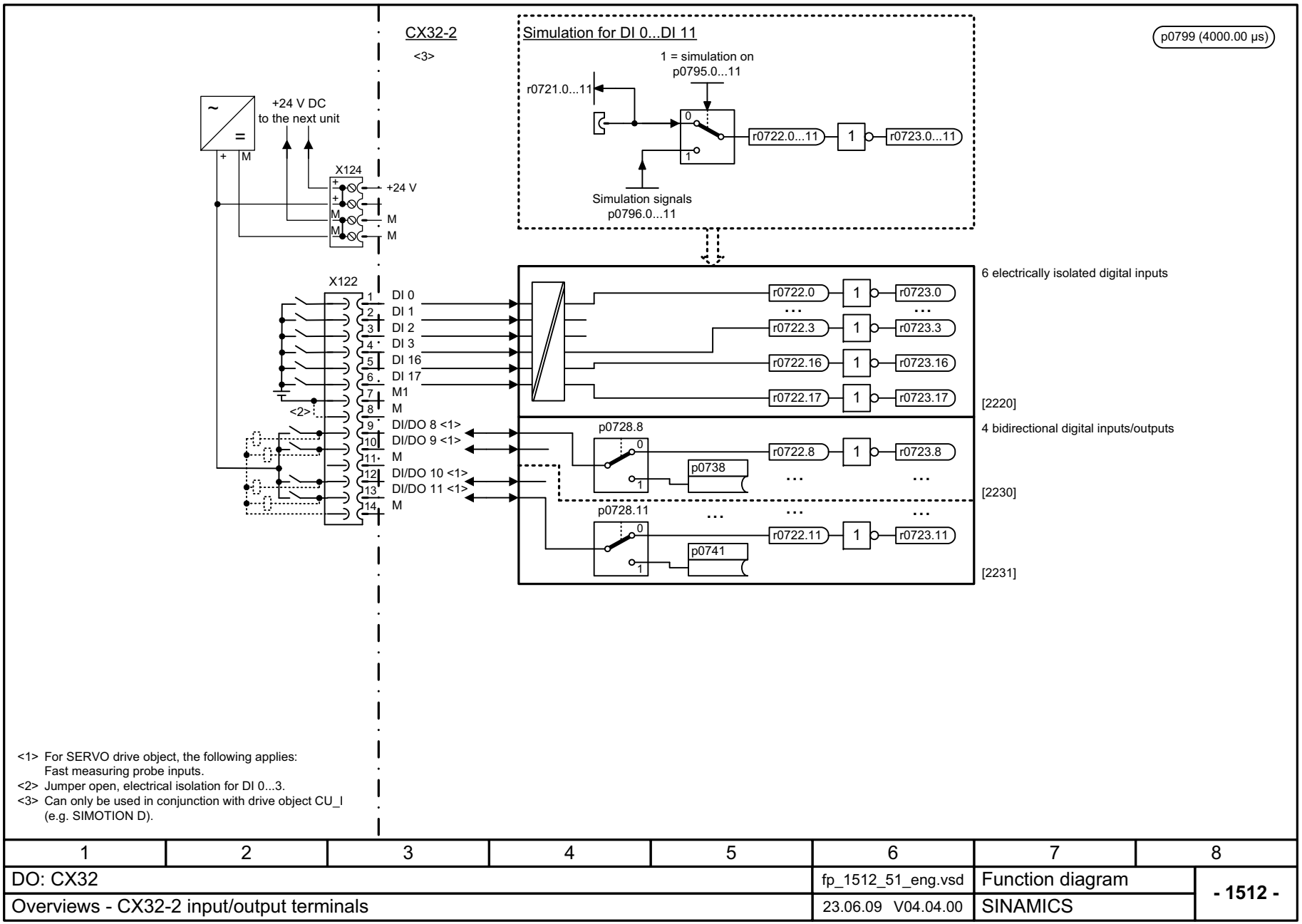


Figura 2-6 1510 – CU320-2 Bornes de entrada y salida

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

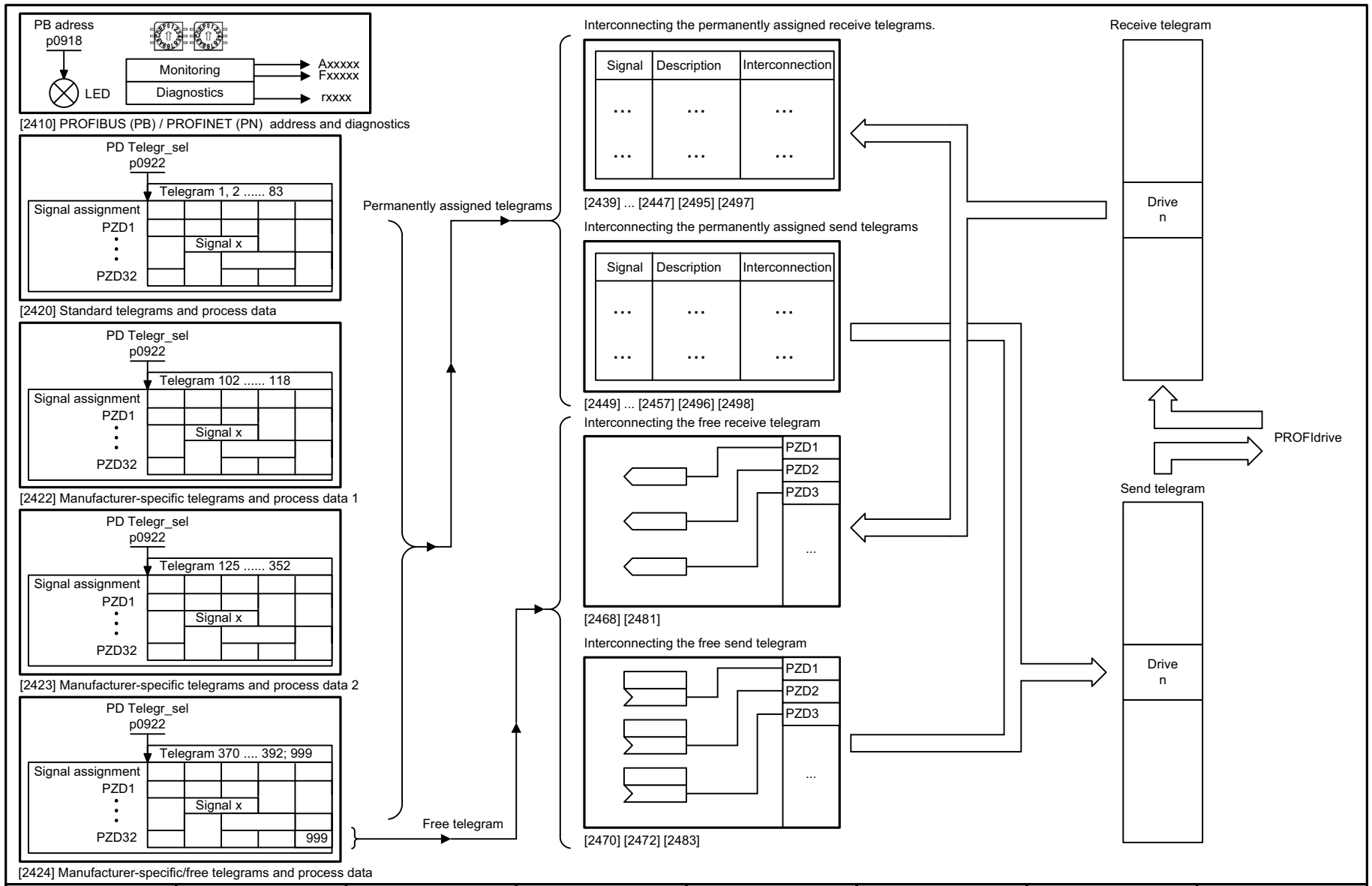


<1> For SERVO drive object, the following applies:
Fast measuring probe inputs.
<2> Jumper open, electrical isolation for DI 0...3.
<3> Can only be used in conjunction with drive object CU_I
(e.g. SIMOTION D).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CX32					fp_1512_51_eng.vsd	Function diagram	- 1512 -
Overviews - CX32-2 input/output terminals					23.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-7 1512 – CX32-2 Bornes de entrada y salida

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1520_54_eng.vsd	Function diagram	- 1520 -
Overviews - PROFIdrive					20.07.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-8 1520 – PROFIdrive

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

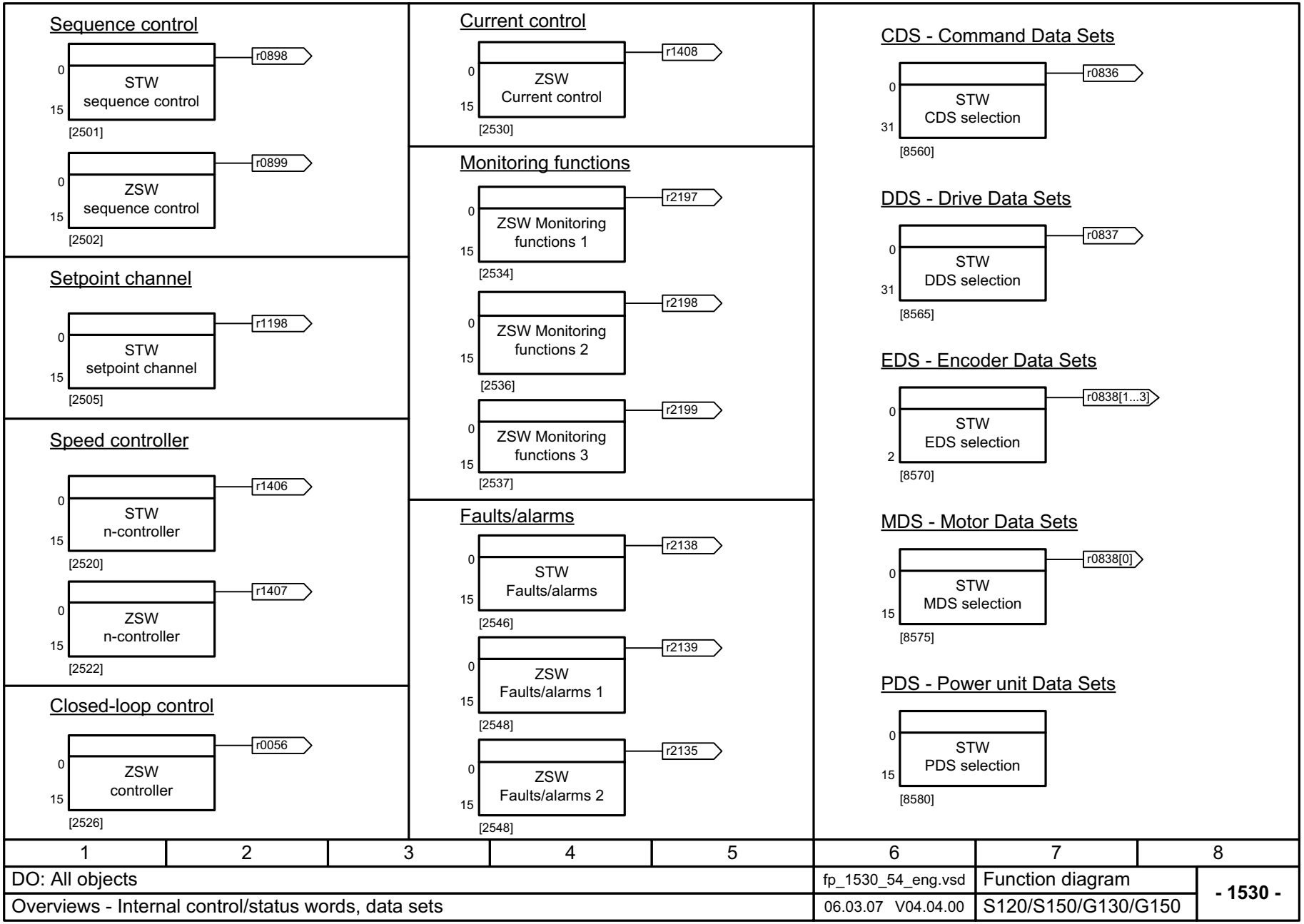
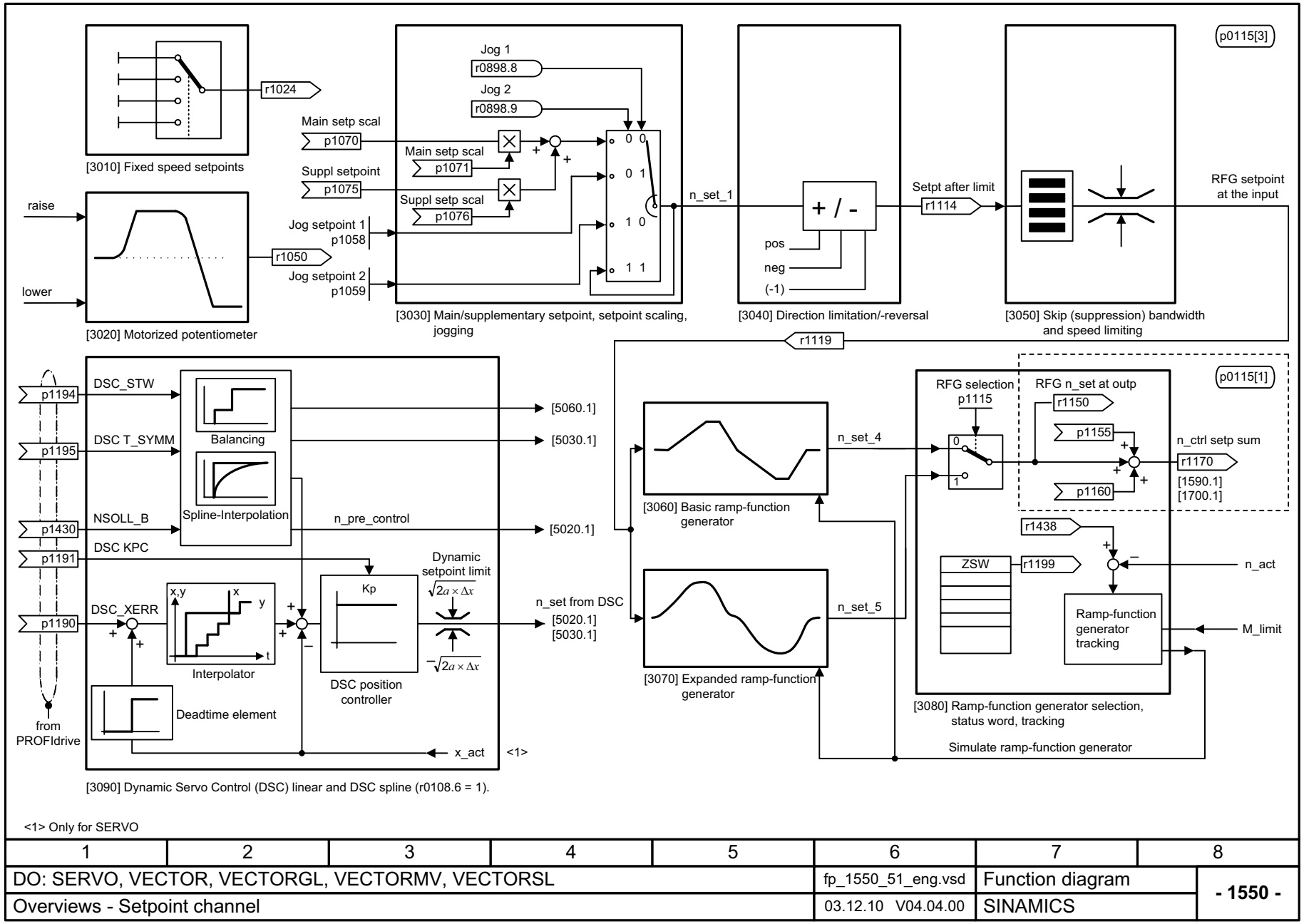


Figura 2-9 1530 – Palabras de mando/estado internas, juegos de datos

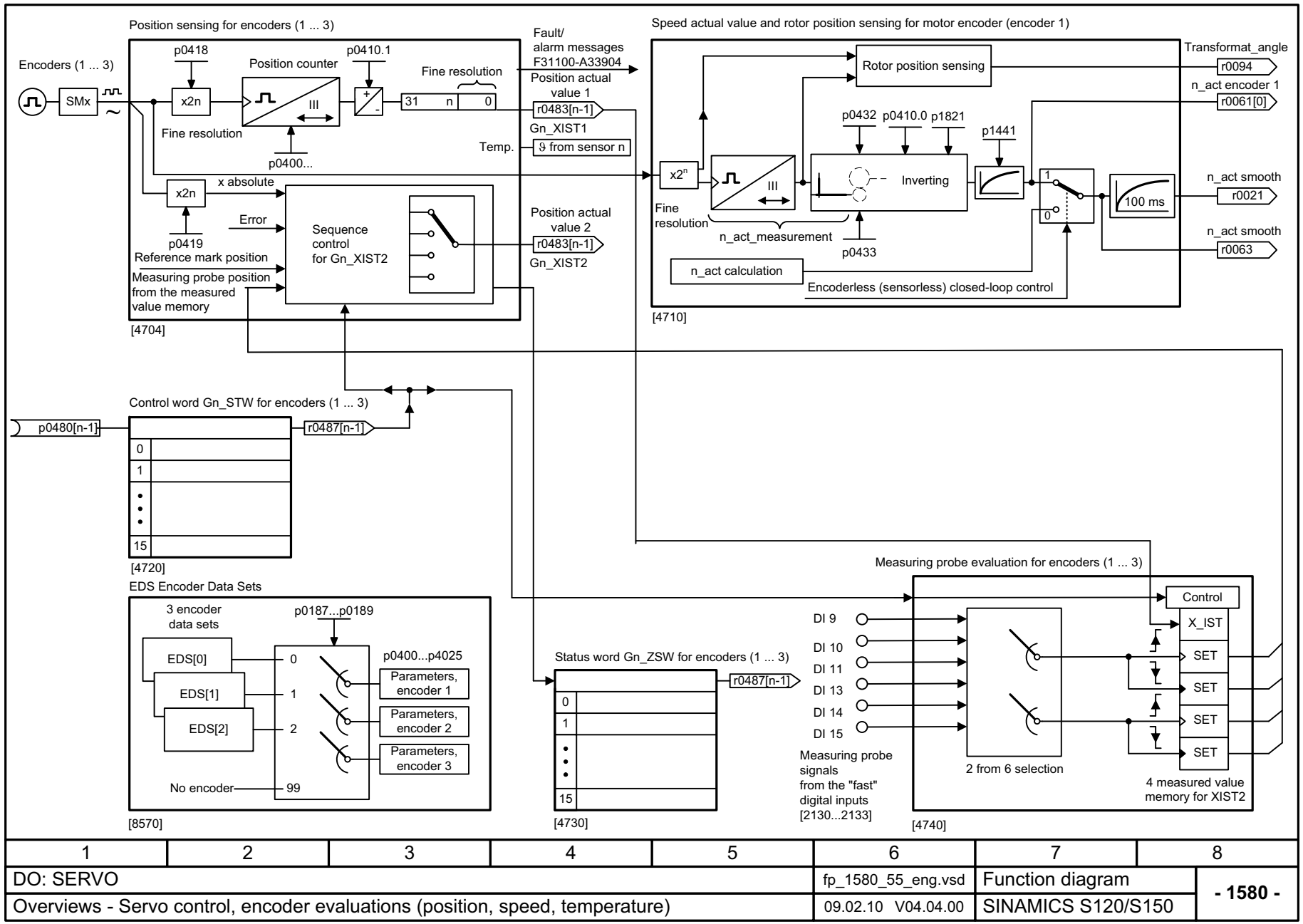
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-10 1550 – Canal de consigna



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_1550_51_eng.vsd	Function diagram	- 1550 -
Overviews - Setpoint channel					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

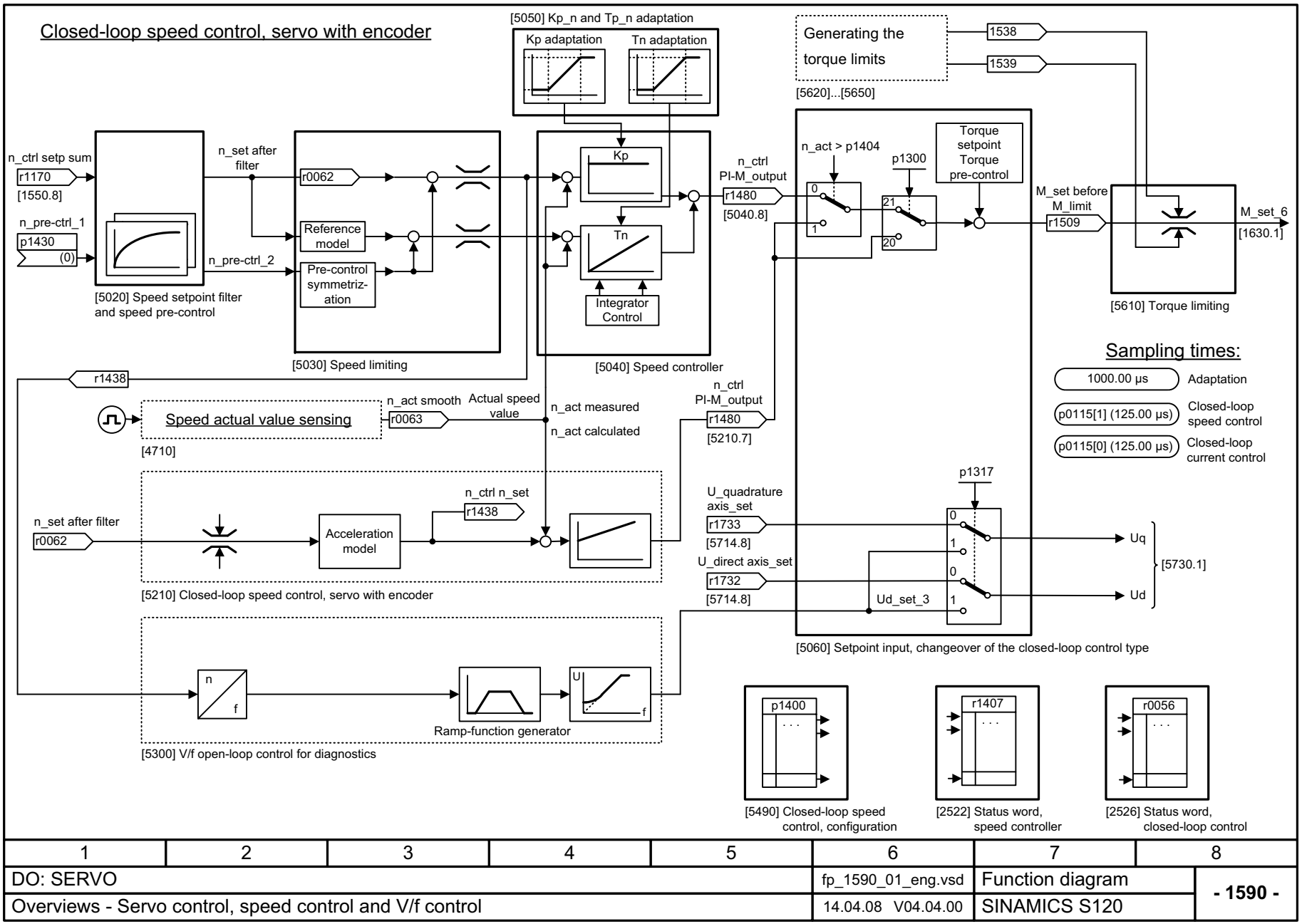


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1580_55_eng.vsd	Function diagram	- 1580 -
Overviews - Servo control, encoder evaluations (position, speed, temperature)					09.02.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-11 1580 – Servorregulación Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura)

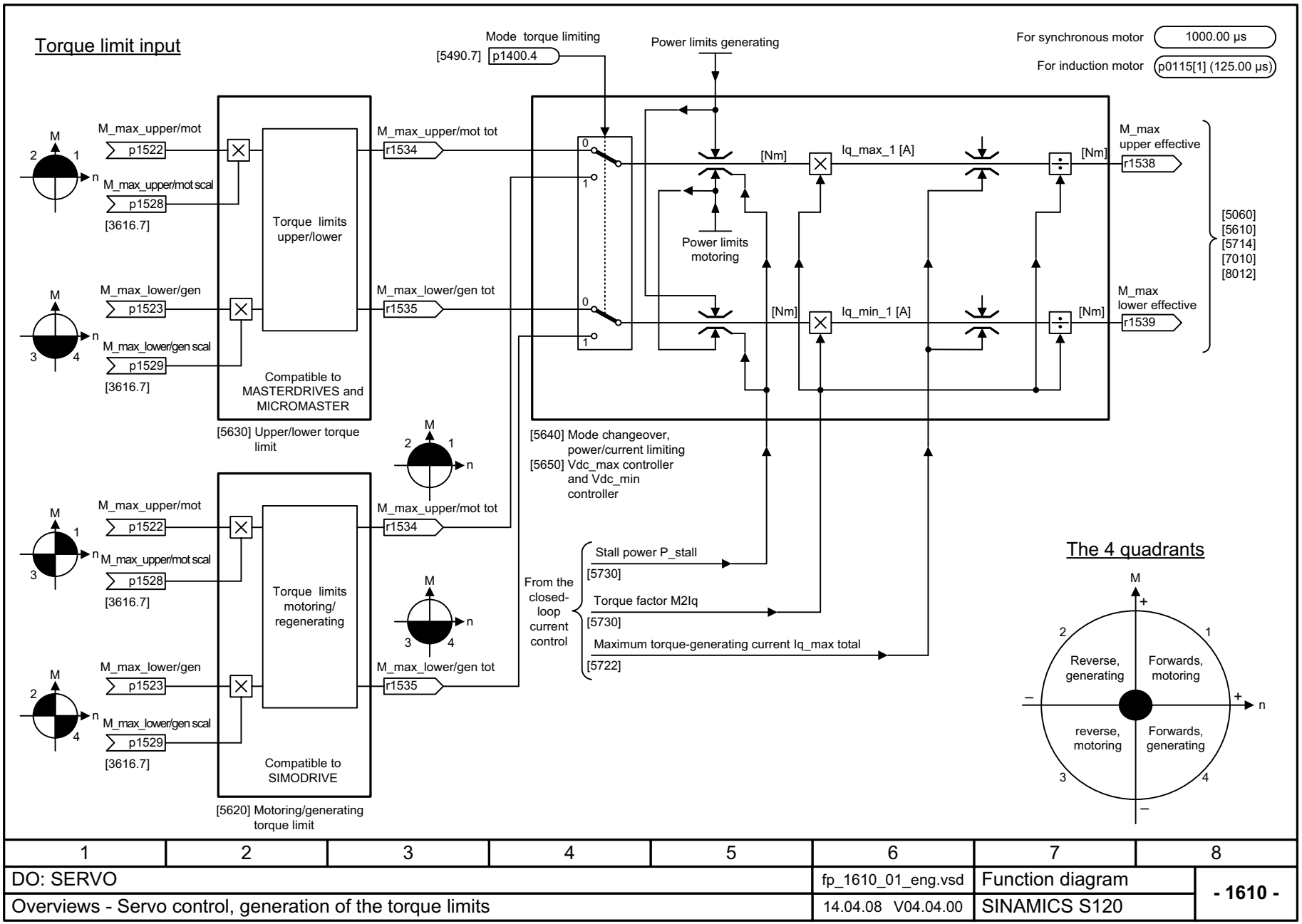
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-12 1590 – Servorregulación Regulación de velocidad y control por U/f



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1590_01_eng.vsd	Function diagram	- 1590 -
Overviews - Servo control, speed control and V/f control					14.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

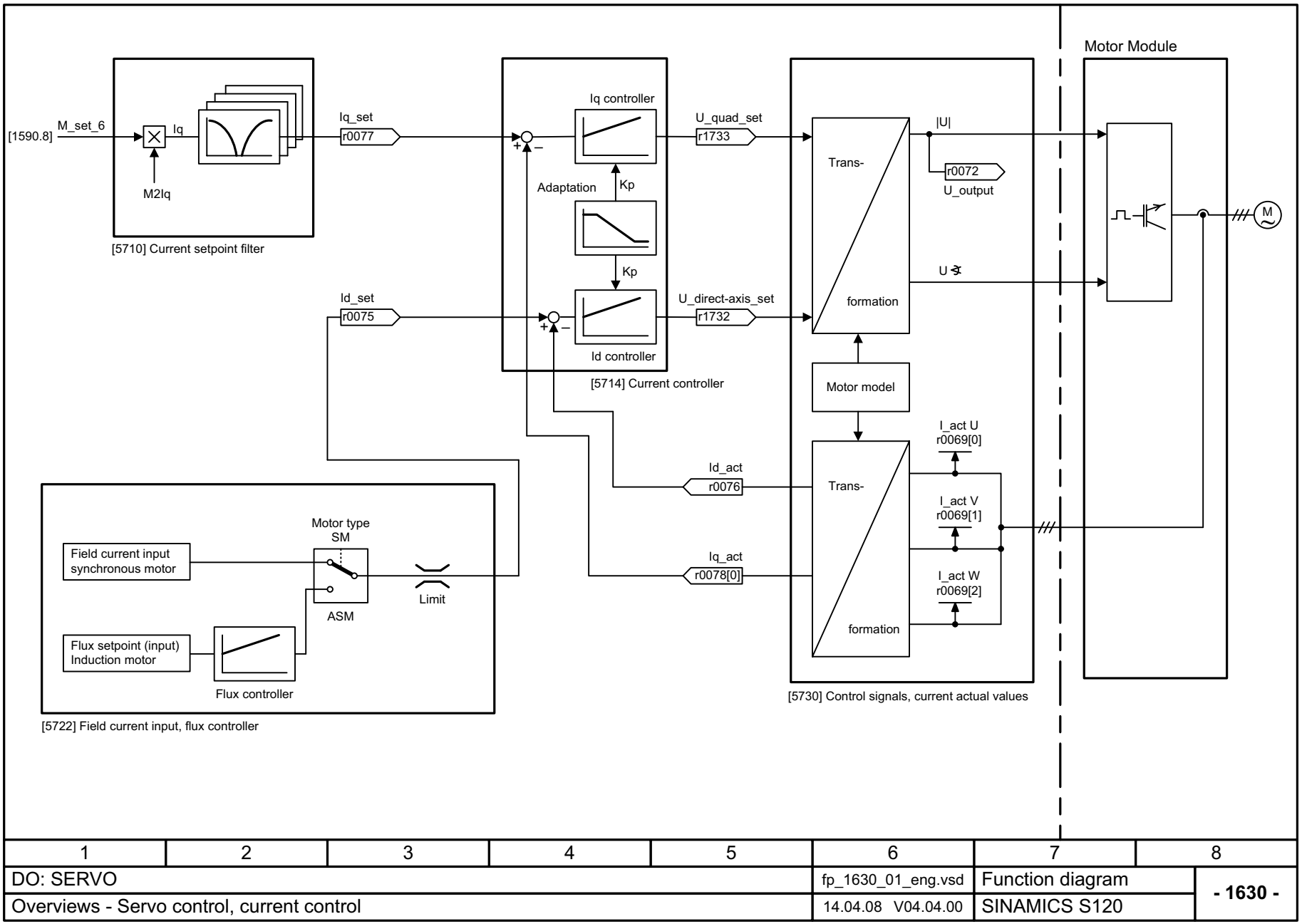
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1610_01_eng.vsd	Function diagram	- 1610 -
Overviews - Servo control, generation of the torque limits					14.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-13 1610 – Servorregulación Formación de límites de par

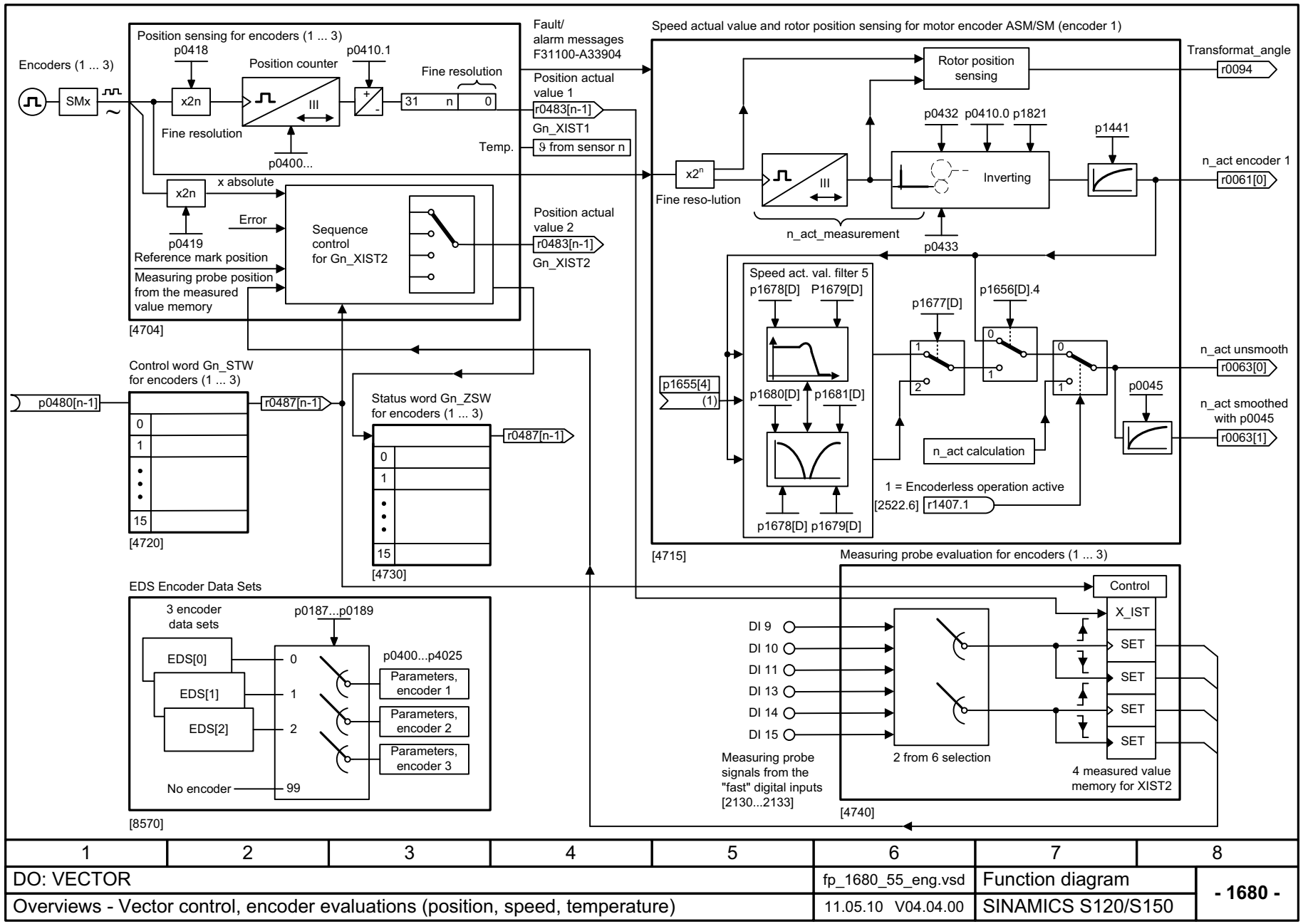
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1630_01_eng.vsd	Function diagram	- 1630 -
Overviews - Servo control, current control					14.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-14 1630 – Servorregulación Regulación de intensidad

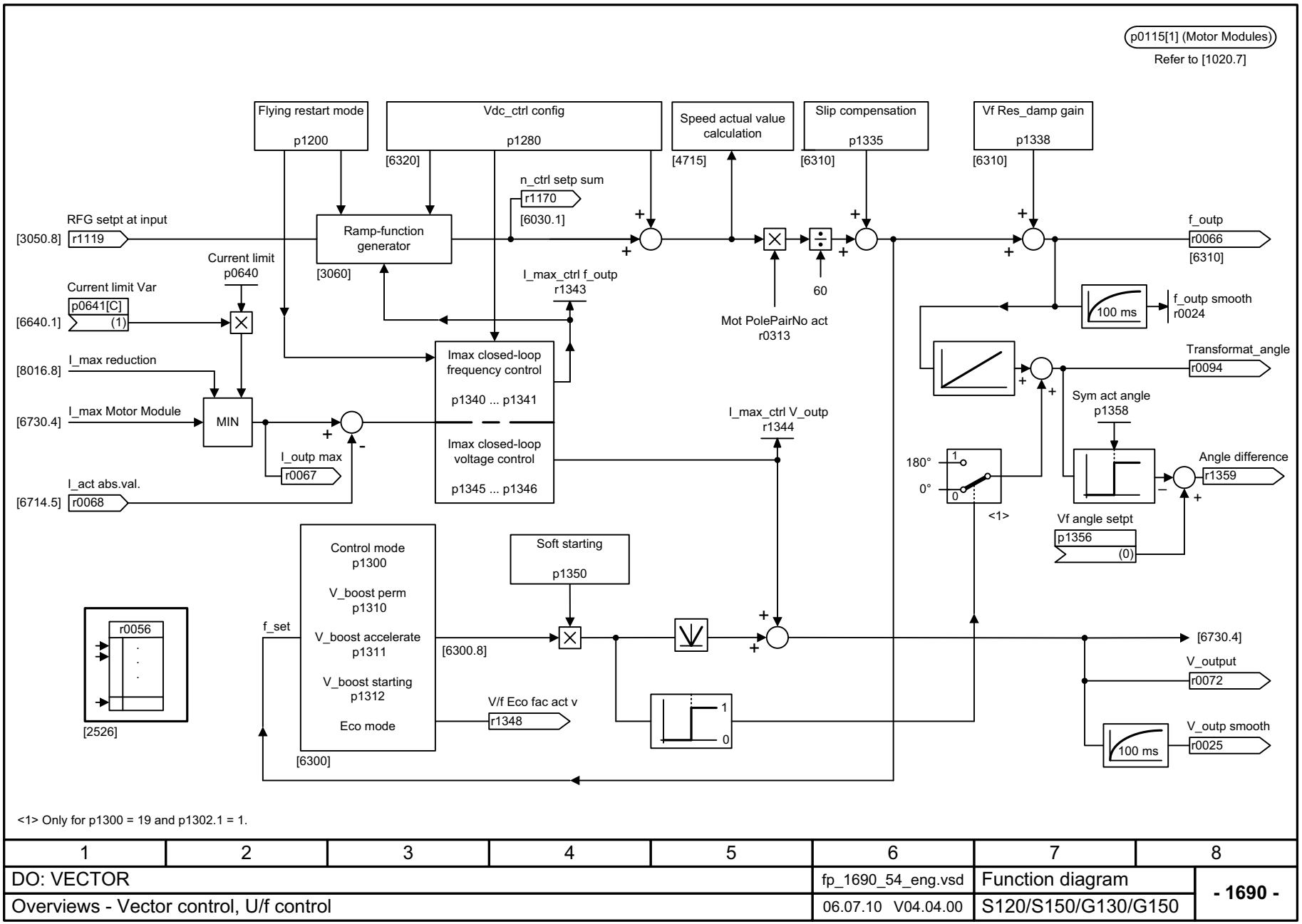
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_1680_55_eng.vsd	Function diagram	- 1680 -
Overviews - Vector control, encoder evaluations (position, speed, temperature)					11.05.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-15 1680 – Regulación vectorial Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Only for p1300 = 19 and p1302.1 = 1.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_1690_54_eng.vsd	Function diagram	- 1690 -
Overviews - Vector control, U/f control					06.07.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-16 1690 – Regulación vectorial Control por U/f

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

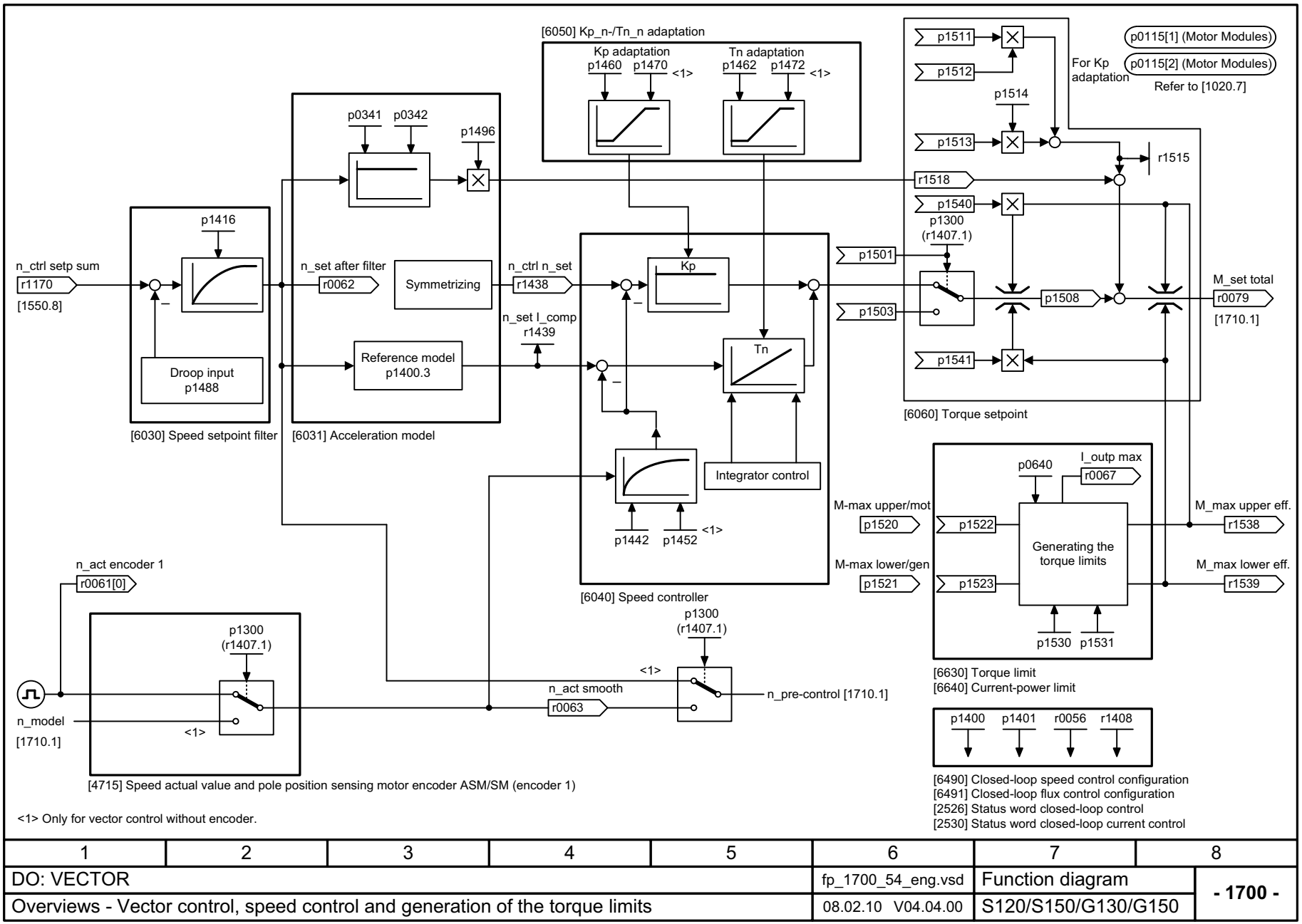
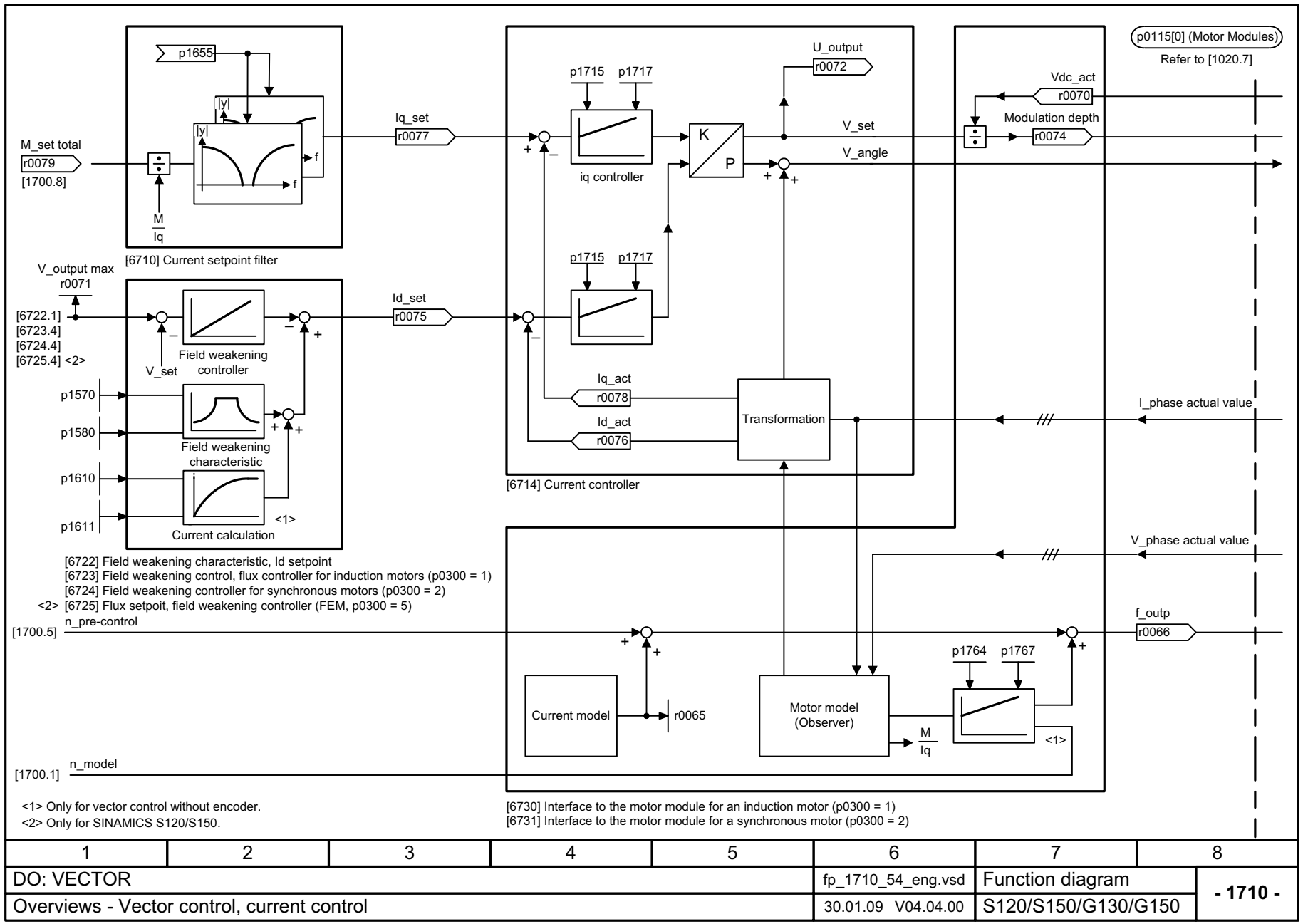


Figura 2-17 1700 – Regulación vectorial Regulación de velocidad y formación de límites de par

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_1710_54_eng.vsd	Function diagram	- 1710 -
Overviews - Vector control, current control					30.01.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-18 1710 – Regulación vectorial Regulación de intensidad

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

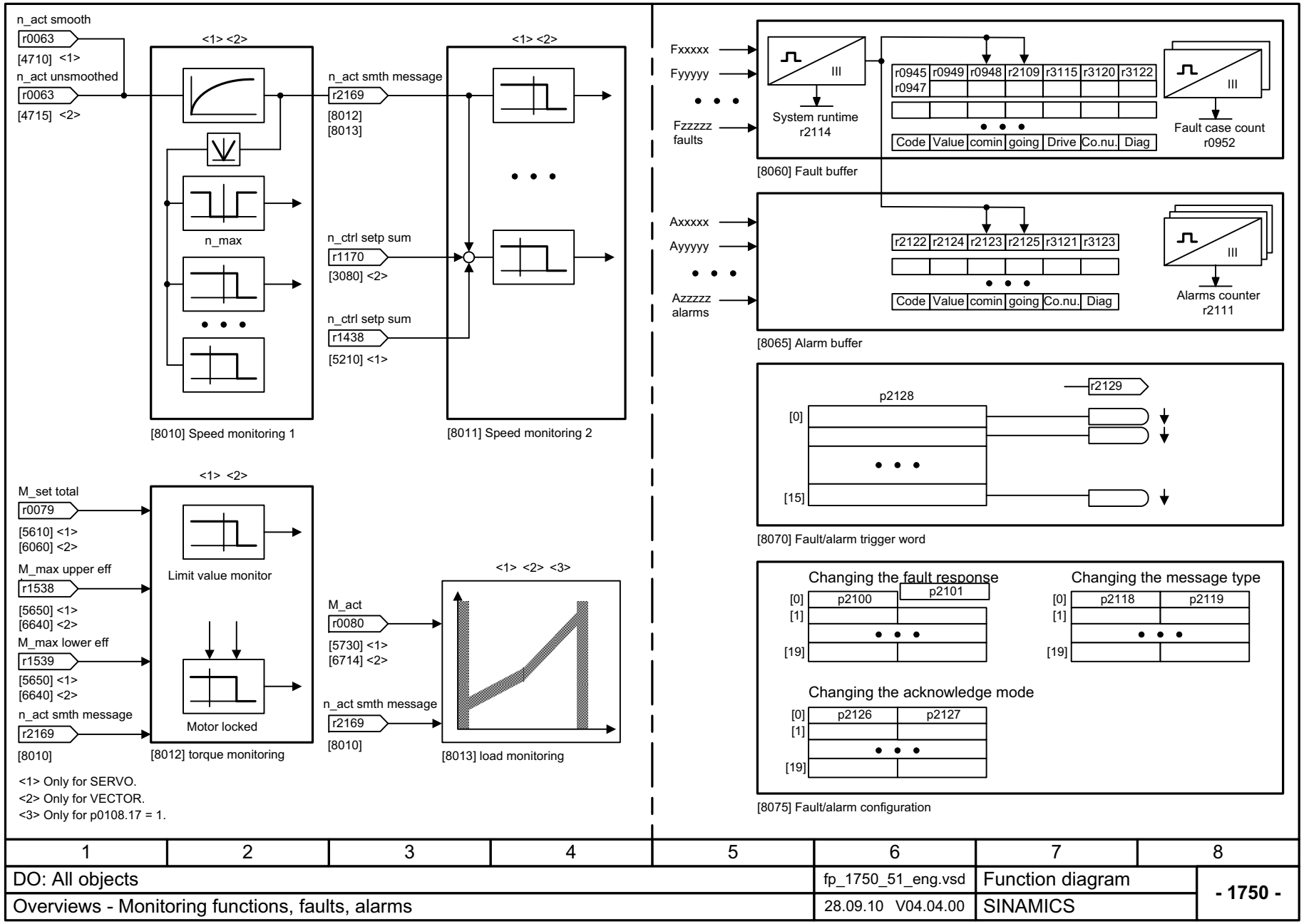


Figura 2-19 1750 – Vigilancias, fallos, alarmas

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

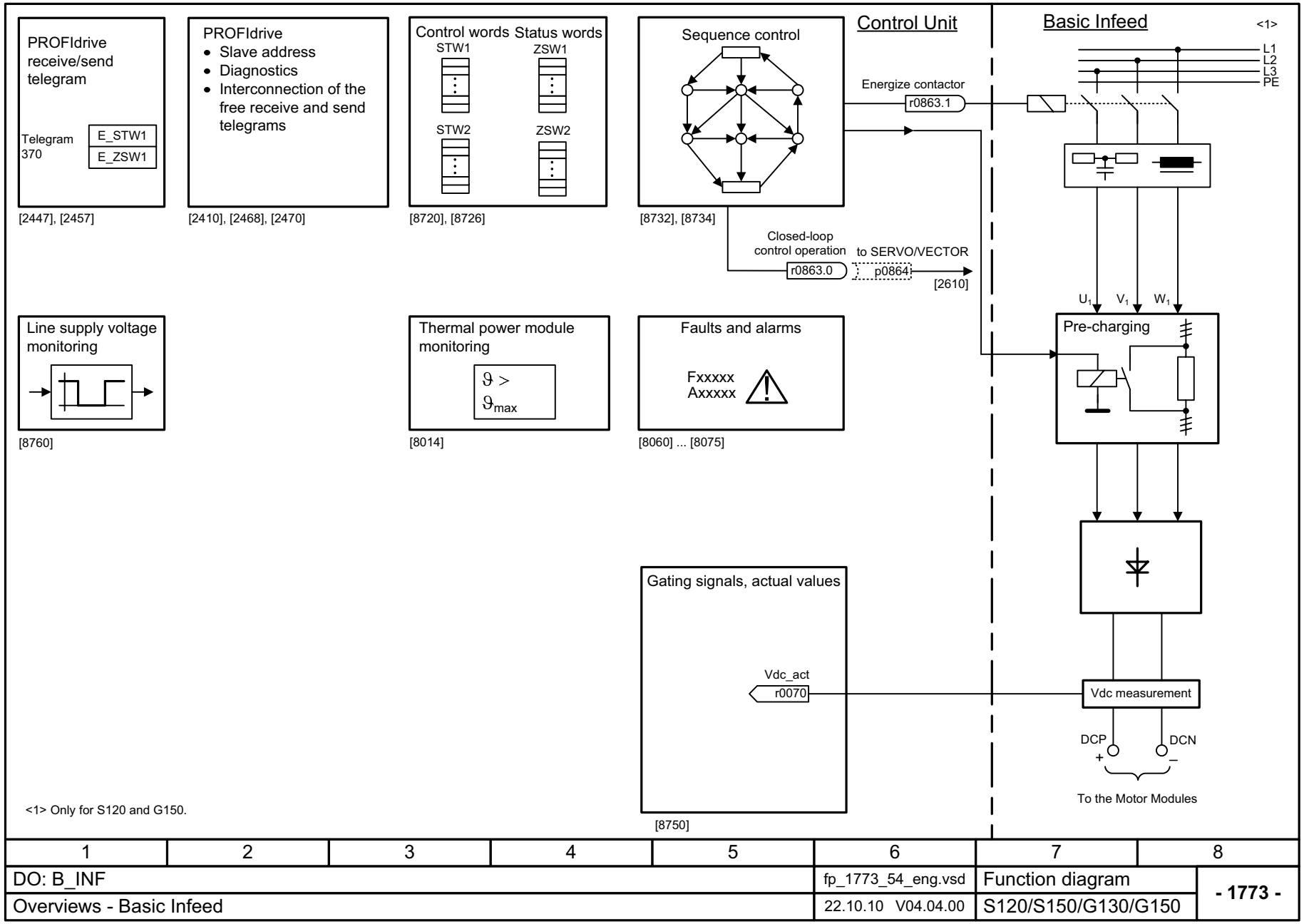
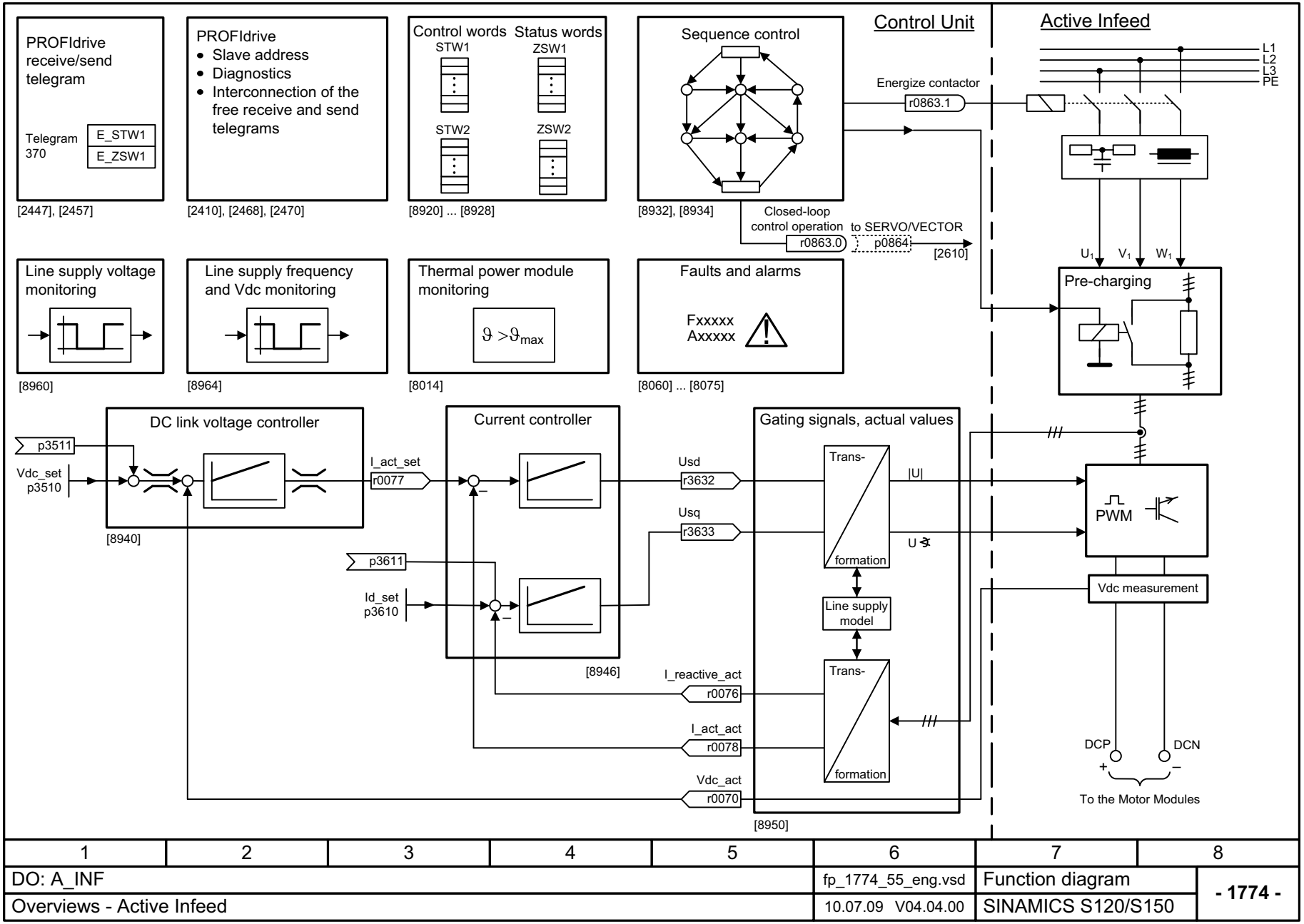


Figura 2-20 1773 – Basic Infeed

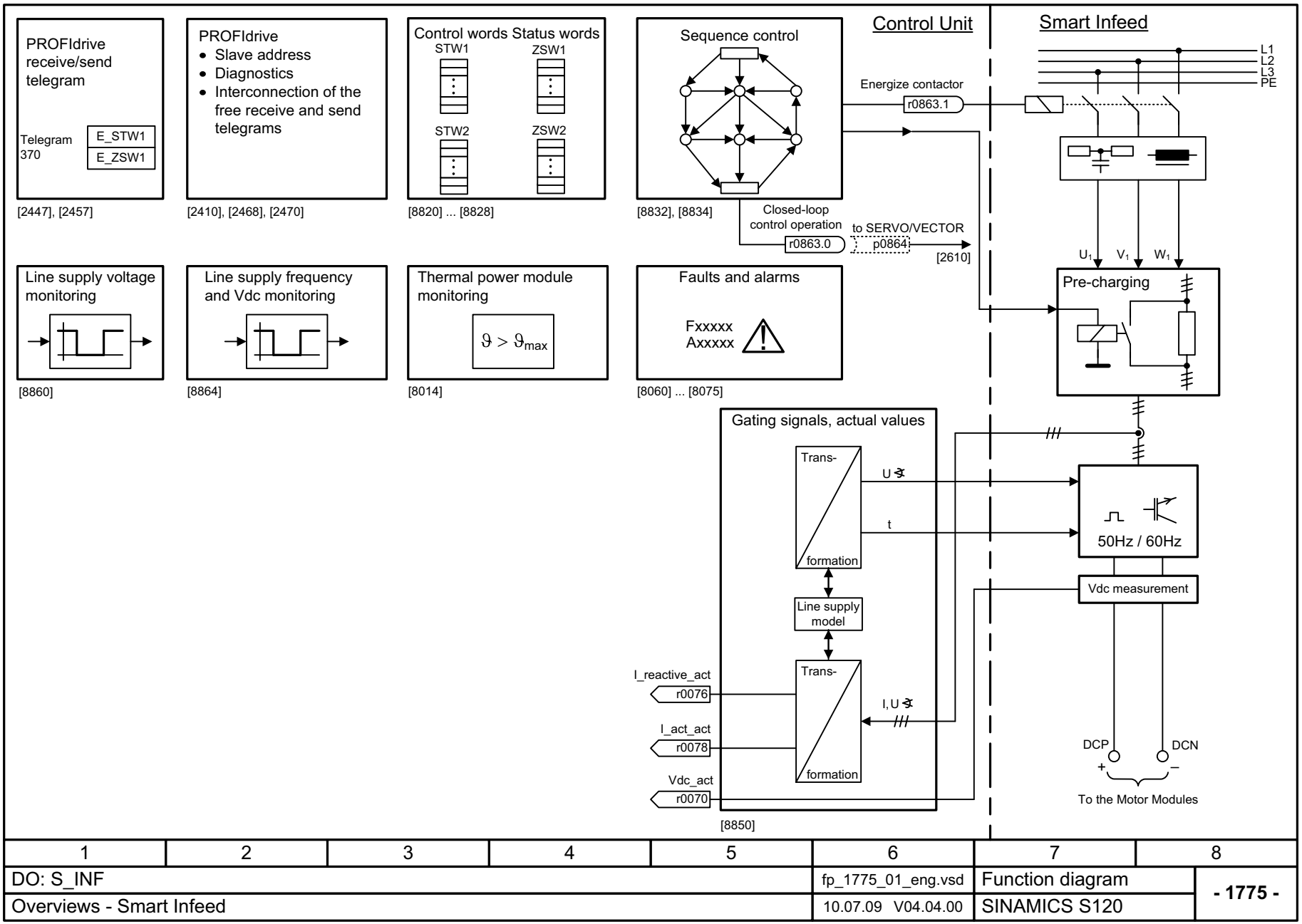
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_1774_55_eng.vsd	Function diagram	- 1774 -
Overviews - Active Infeed					10.07.09 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-21 1774 – Active Infeed

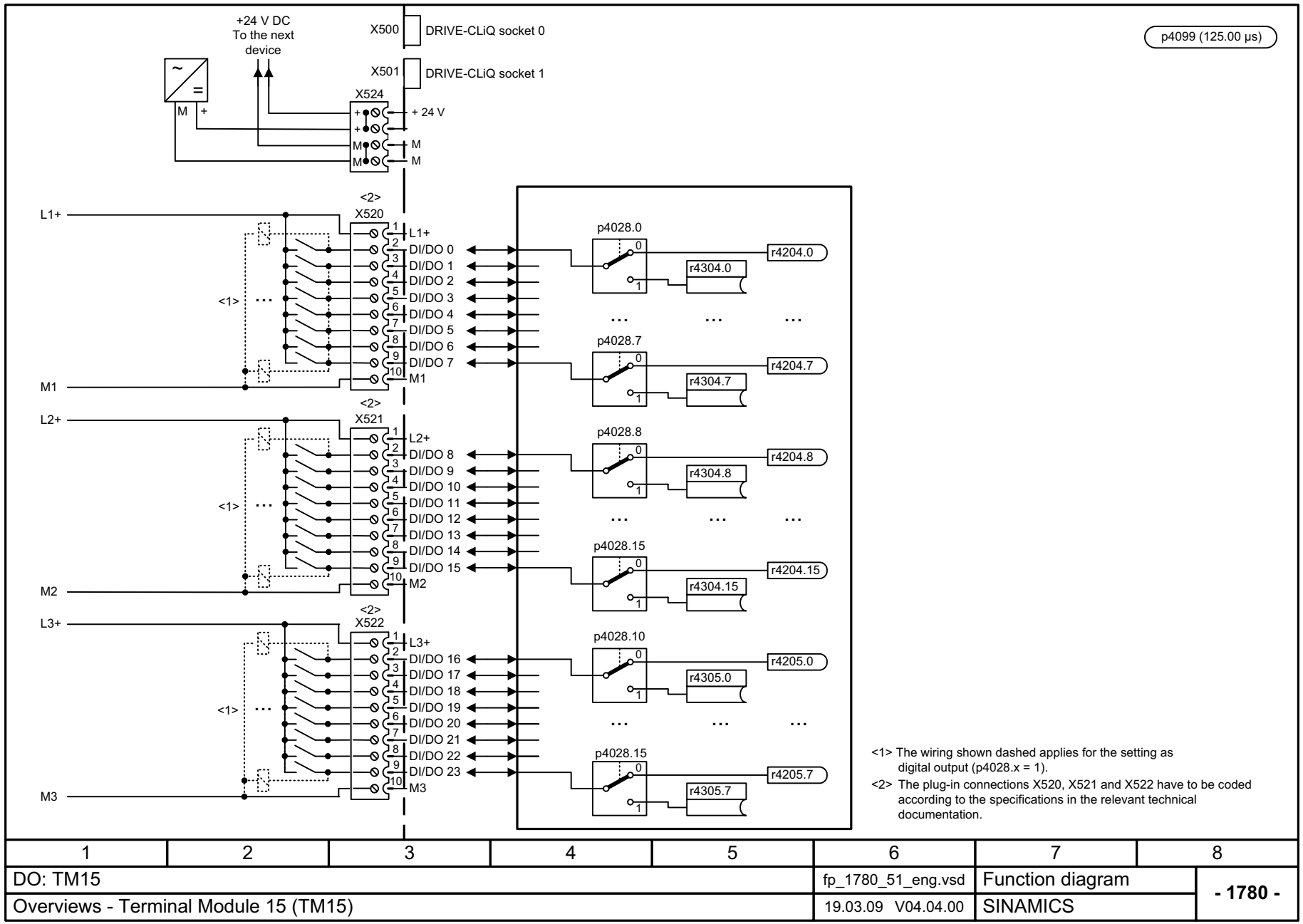
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: S_INF					fp_1775_01_eng.vsd	Function diagram	- 1775 -
Overviews - Smart Infeed					10.07.09 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-22 1775 – Smart Infeed

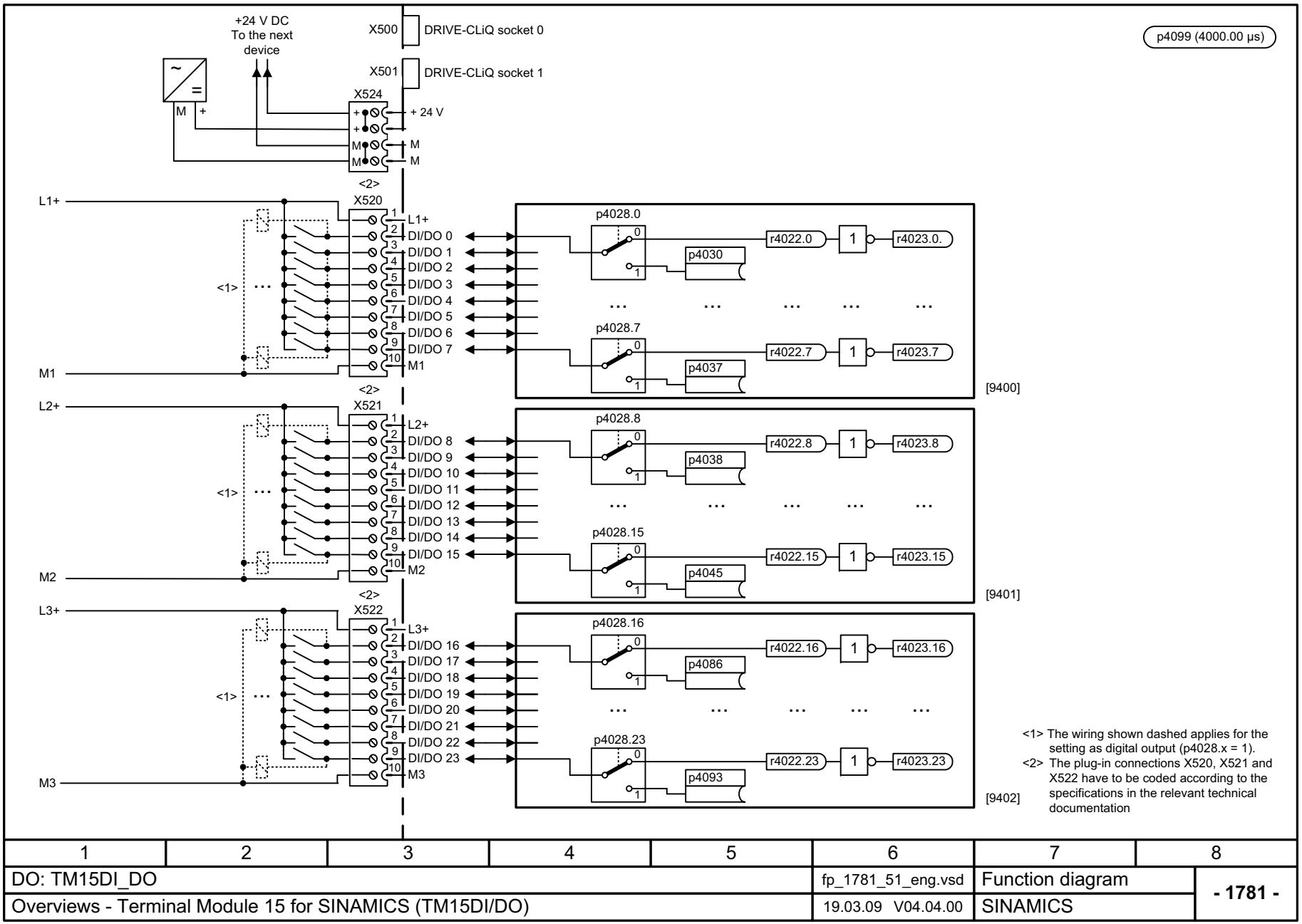
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM15					fp_1780_51_eng.vsd	Function diagram	- 1780 -
Overviews - Terminal Module 15 (TM15)					19.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-23 1780 – Terminal Module 15 (TM15)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM15DI_DO					fp_1781_51_eng.vsd	Function diagram	- 1781 -
Overviews - Terminal Module 15 for SINAMICS (TM15DI/DO)					19.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-24 1781 – Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

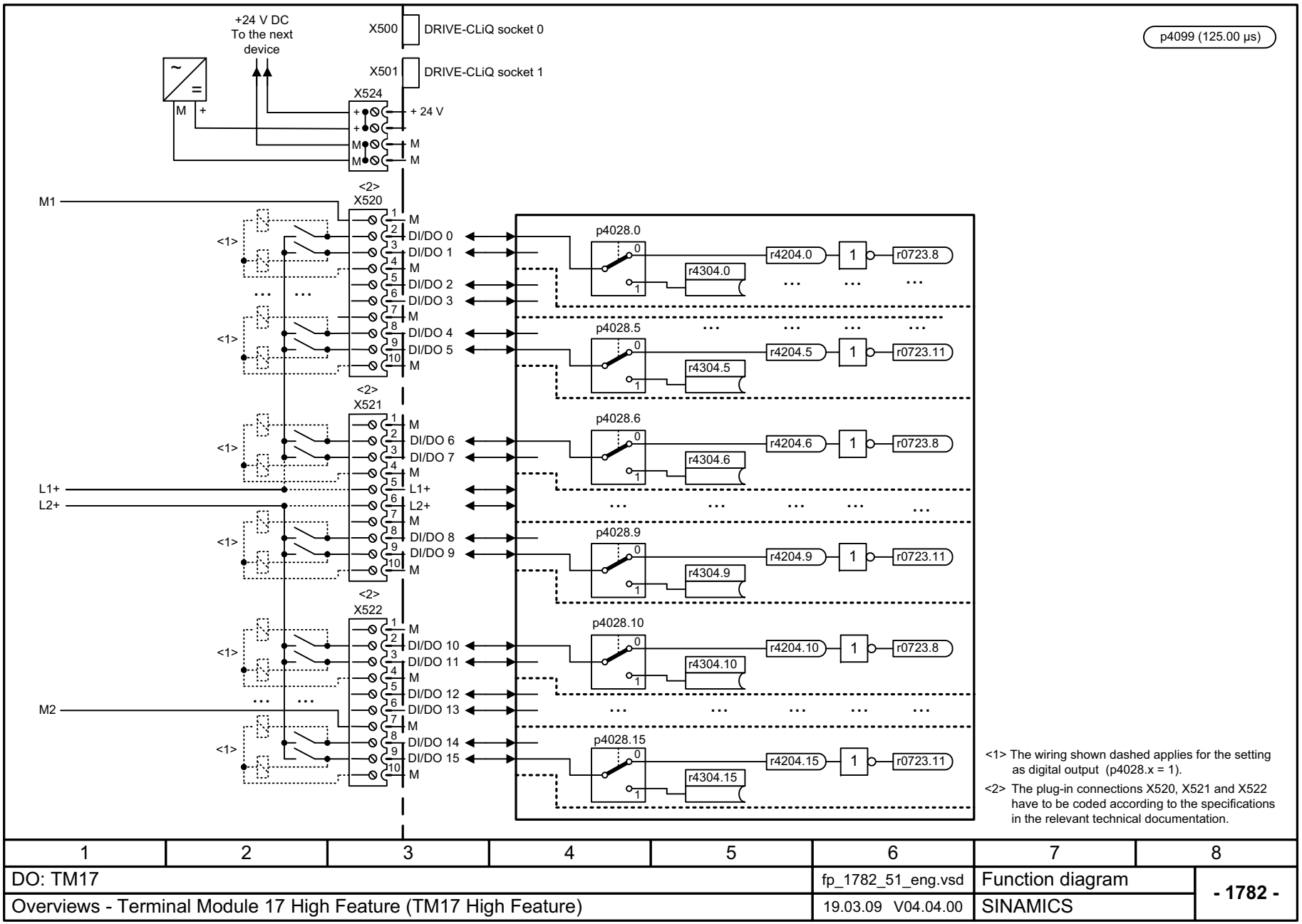
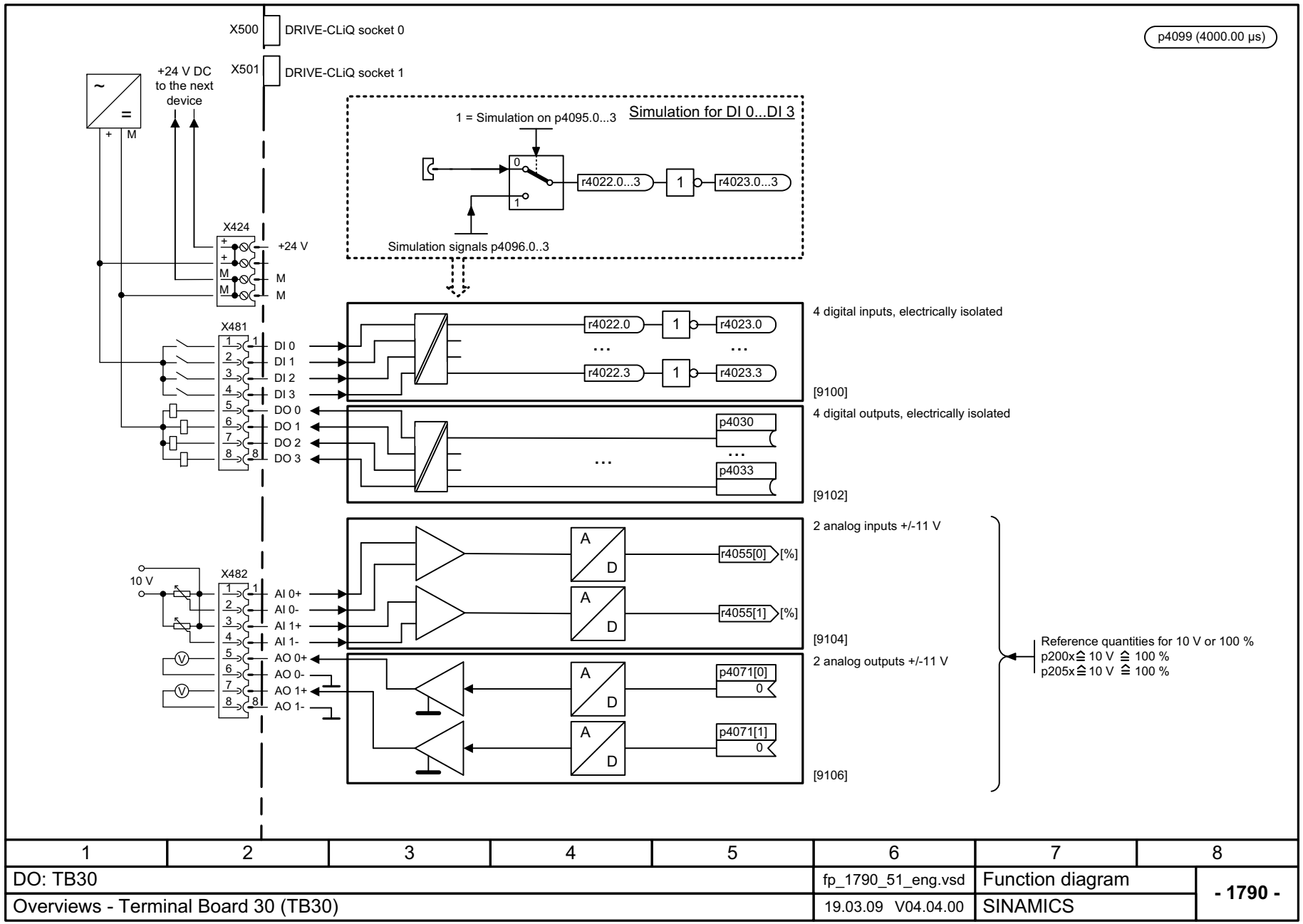


Figura 2-25 1782 – Terminal Module 17 High Feature (TM17 High Feature)

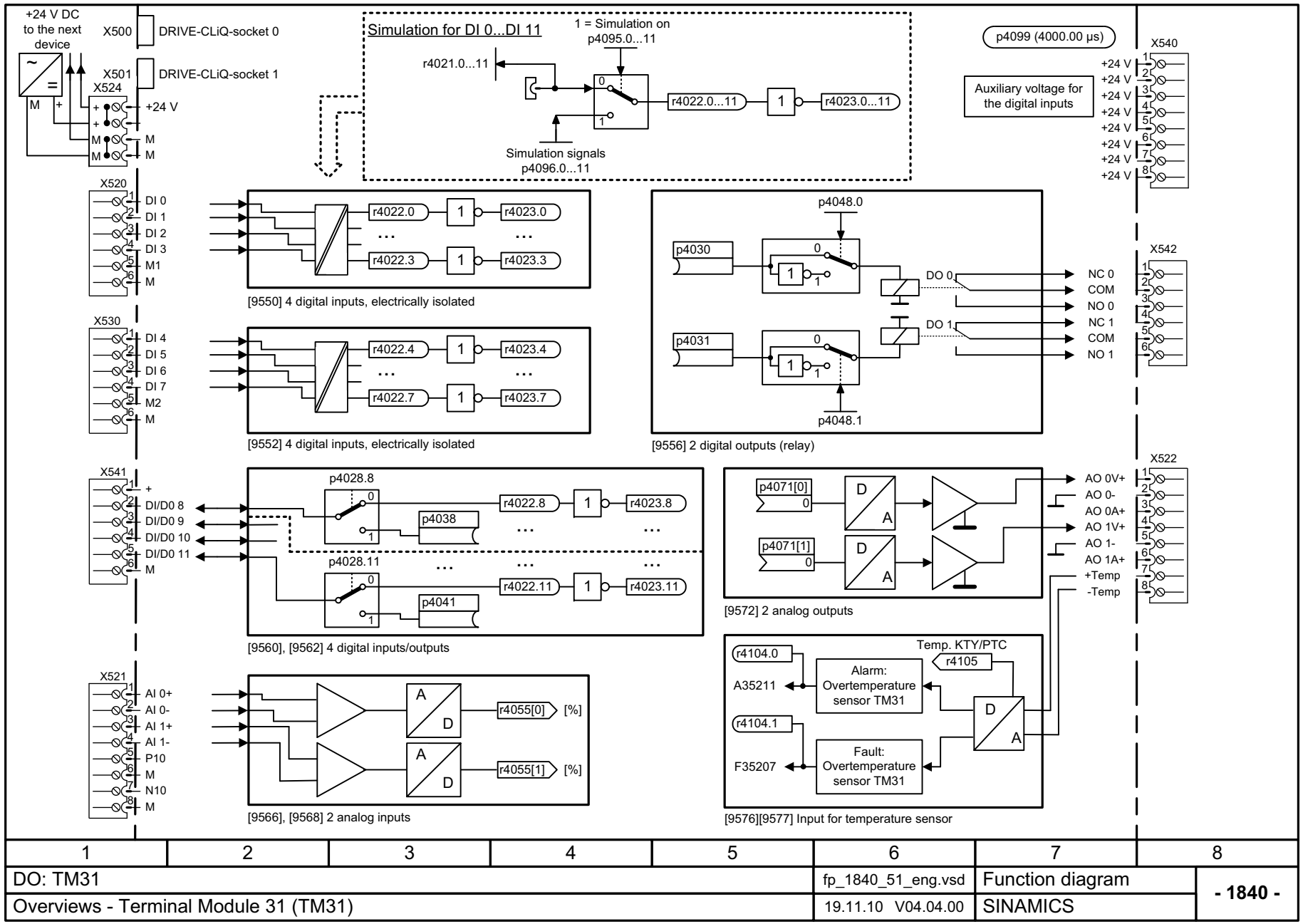
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_1790_51_eng.vsd	Function diagram	- 1790 -
Overviews - Terminal Board 30 (TB30)					19.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-26 1790 – Terminal Board 30 (TB30)

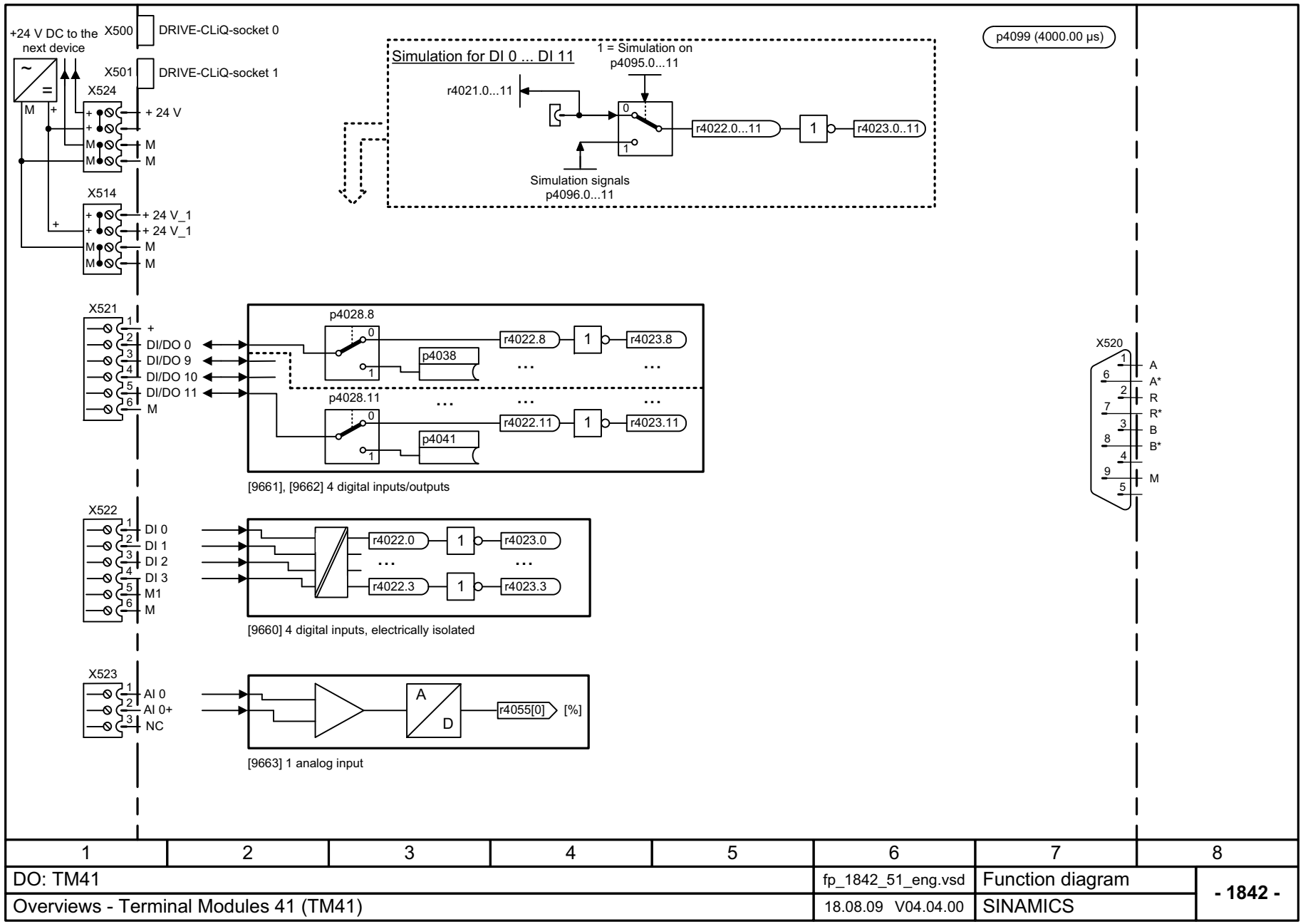
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_1840_51_eng.vsd	Function diagram	- 1840 -
Overviews - Terminal Module 31 (TM31)					19.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-27 1840 – Terminal Module 31 (TM31)

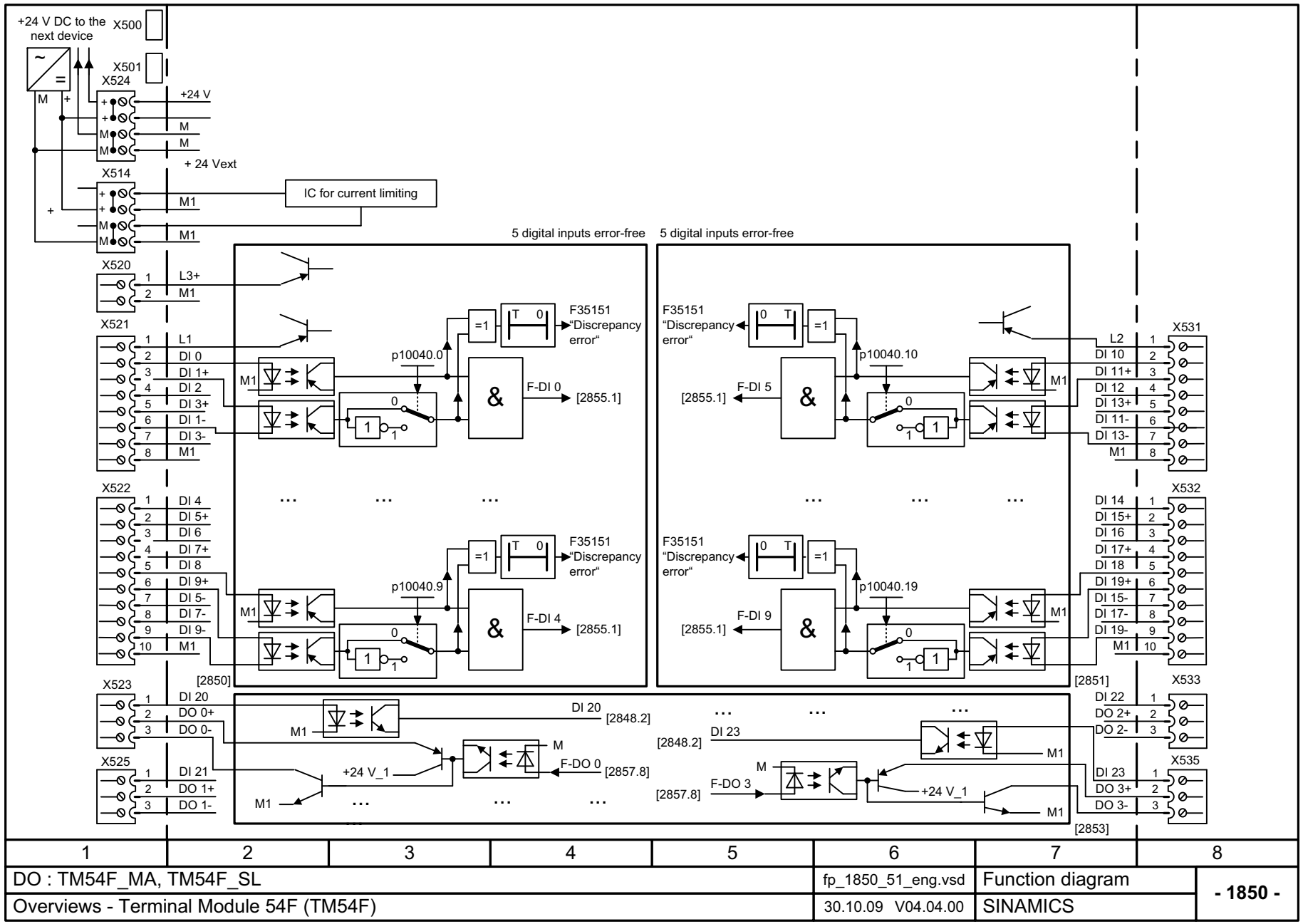
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_1842_51_eng.vsd	Function diagram	- 1842 -
Overviews - Terminal Modules 41 (TM41)					18.08.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-28 1842 – Terminal Module 41 (TM41)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO : TM54F_MA, TM54F_SL					fp_1850_51_eng.vsd	Function diagram	- 1850 -
Overviews - Terminal Module 54F (TM54F)					30.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-29 1850 – Terminal Module 54F (TM54F)

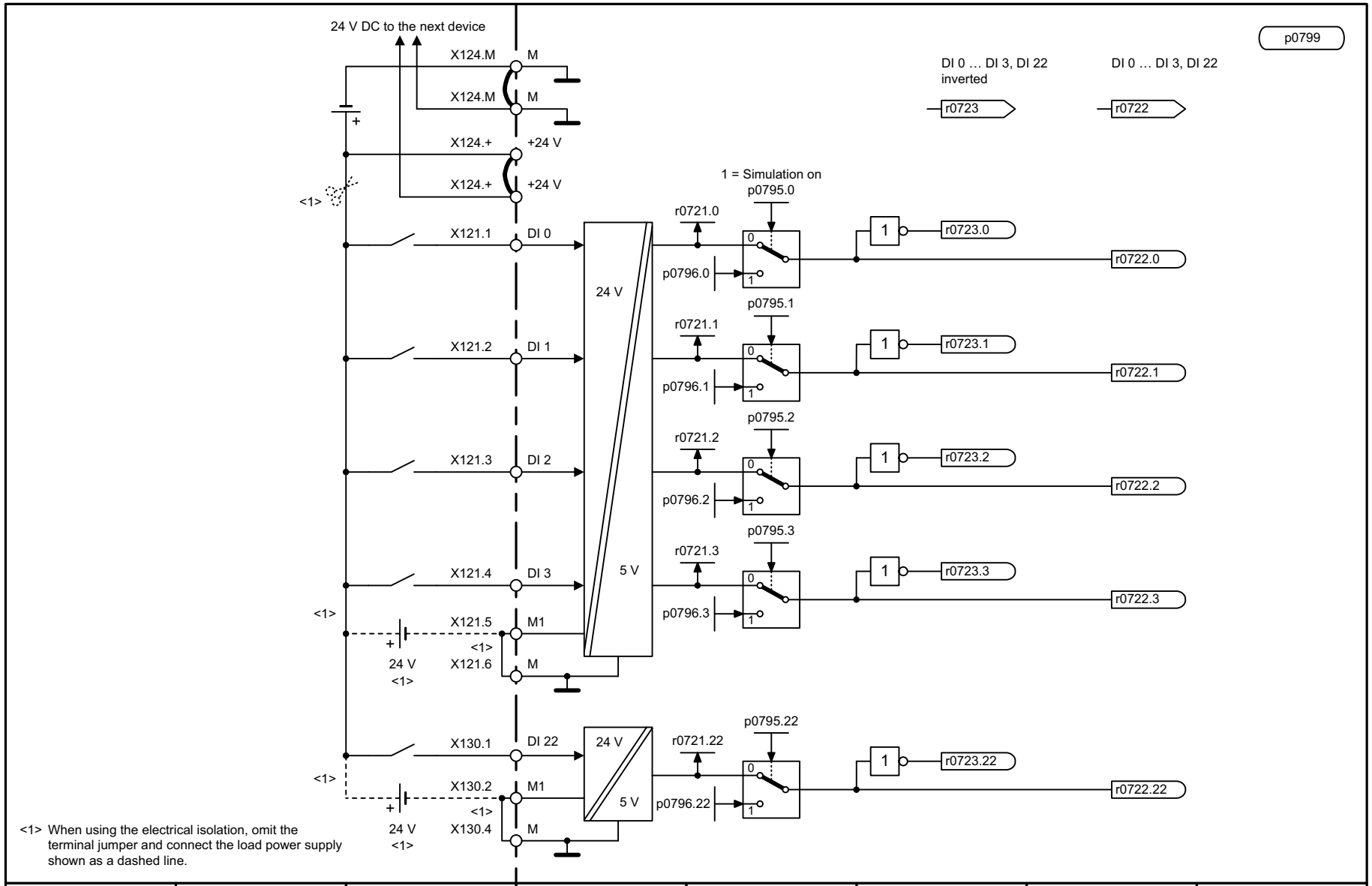
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.4 CU310-2 Bornes de entrada y salida

Esquemas de funciones

2020 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 22)	2-1551
2021 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 16 ... DI 21)	2-1552
2030 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9)	2-1553
2031 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11)	2-1554
2032 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 ... DI/DO 13)	2-1555
2033 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 ... DI/DO 15)	2-1556
2038 – Salida digital (DO 16)	2-1557
2040 – Entrada analógica (AI)	2-1558

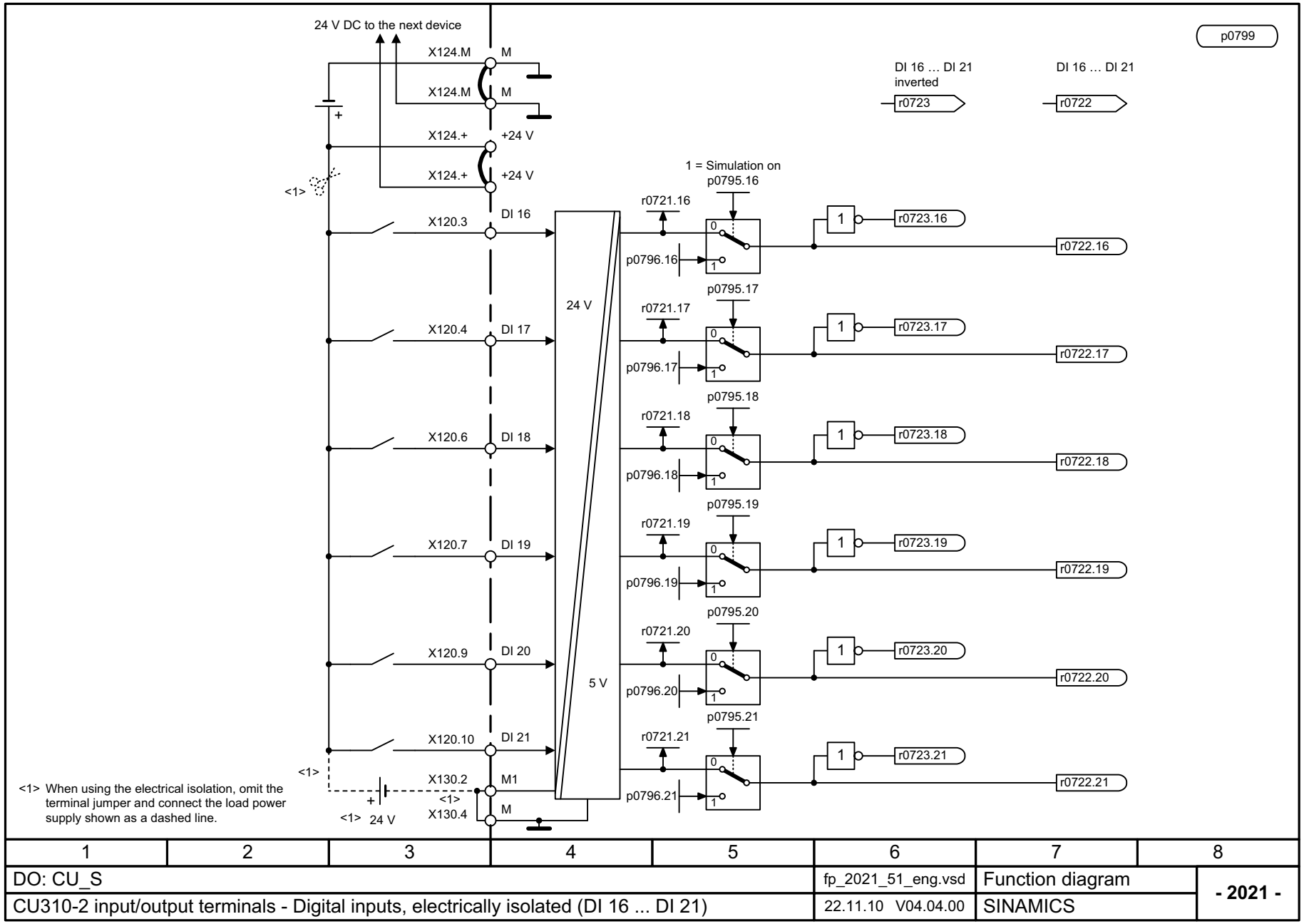
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S					fp_2020_51_eng.vsd	Function diagram	- 2020 -
CU310-2 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 0 ... DI 3, DI 22)					18.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-30 2020 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 22)

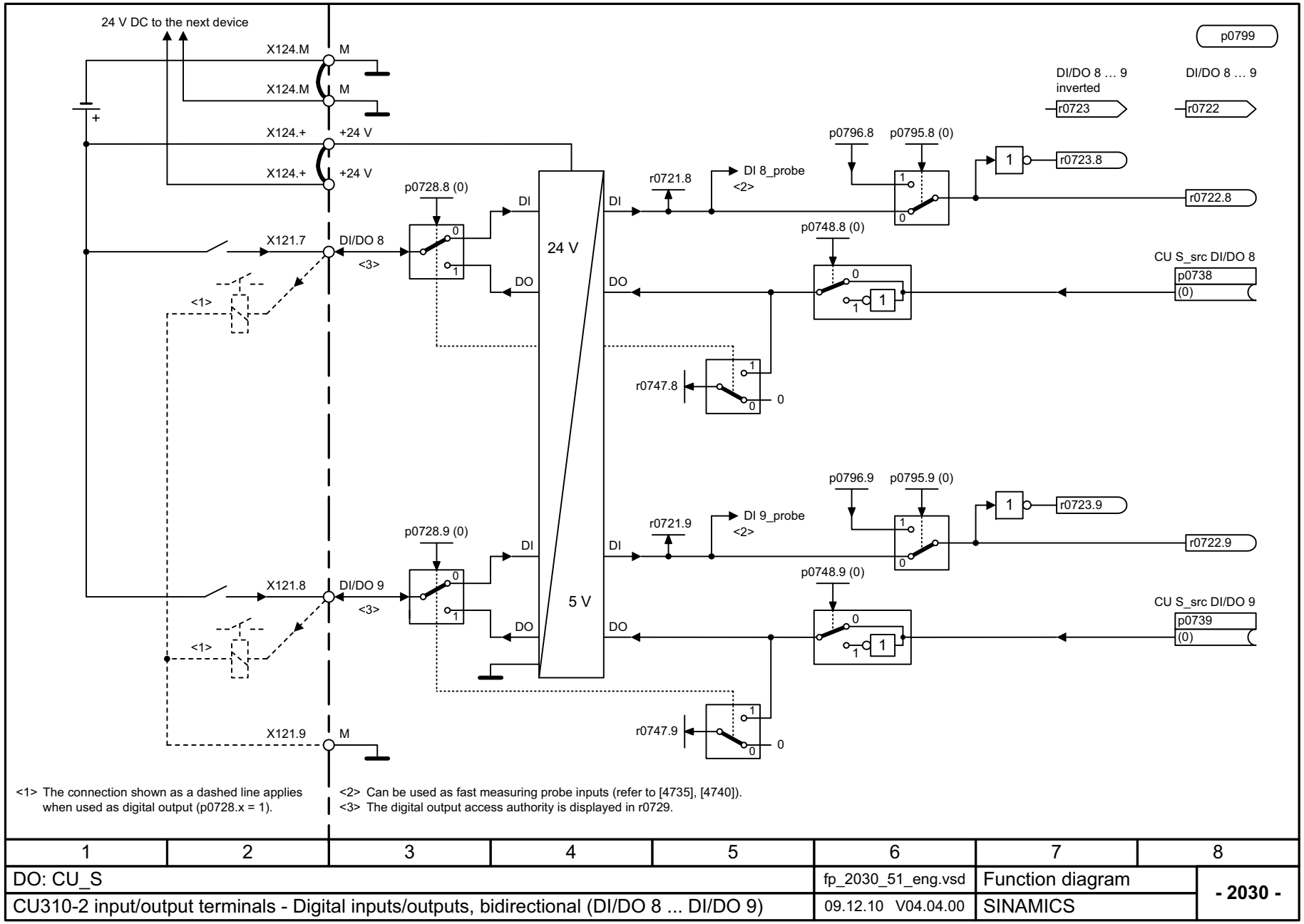
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S					fp_2021_51_eng.vsd	Function diagram	- 2021 -
CU310-2 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 16 ... DI 21)					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-31 2021 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 16 ... DI 21)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

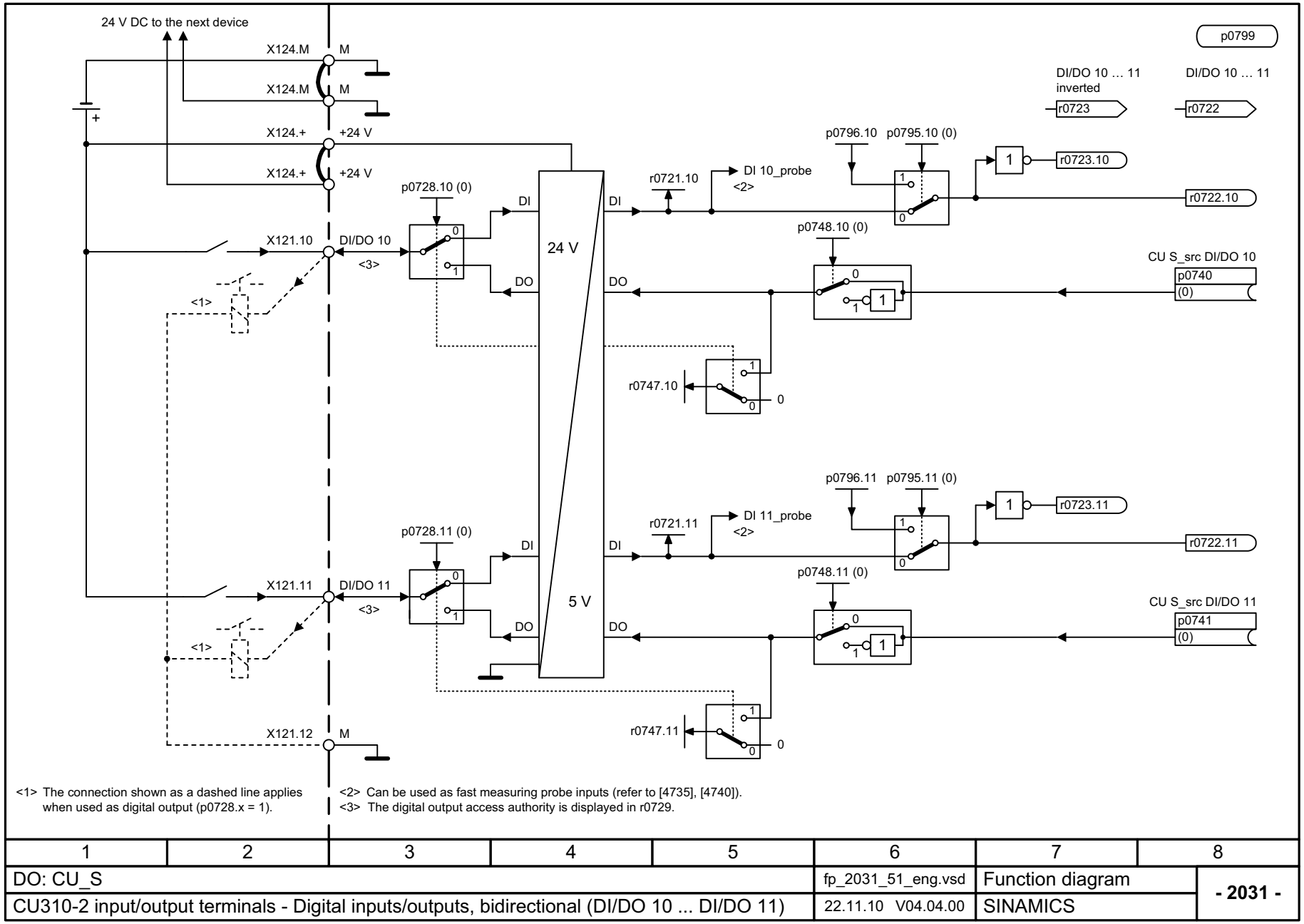
<2> Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S					fp_2030_51_eng.vsd	Function diagram	- 2030 -
CU310-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 8 ... DI/DO 9)					09.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-32 2030 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

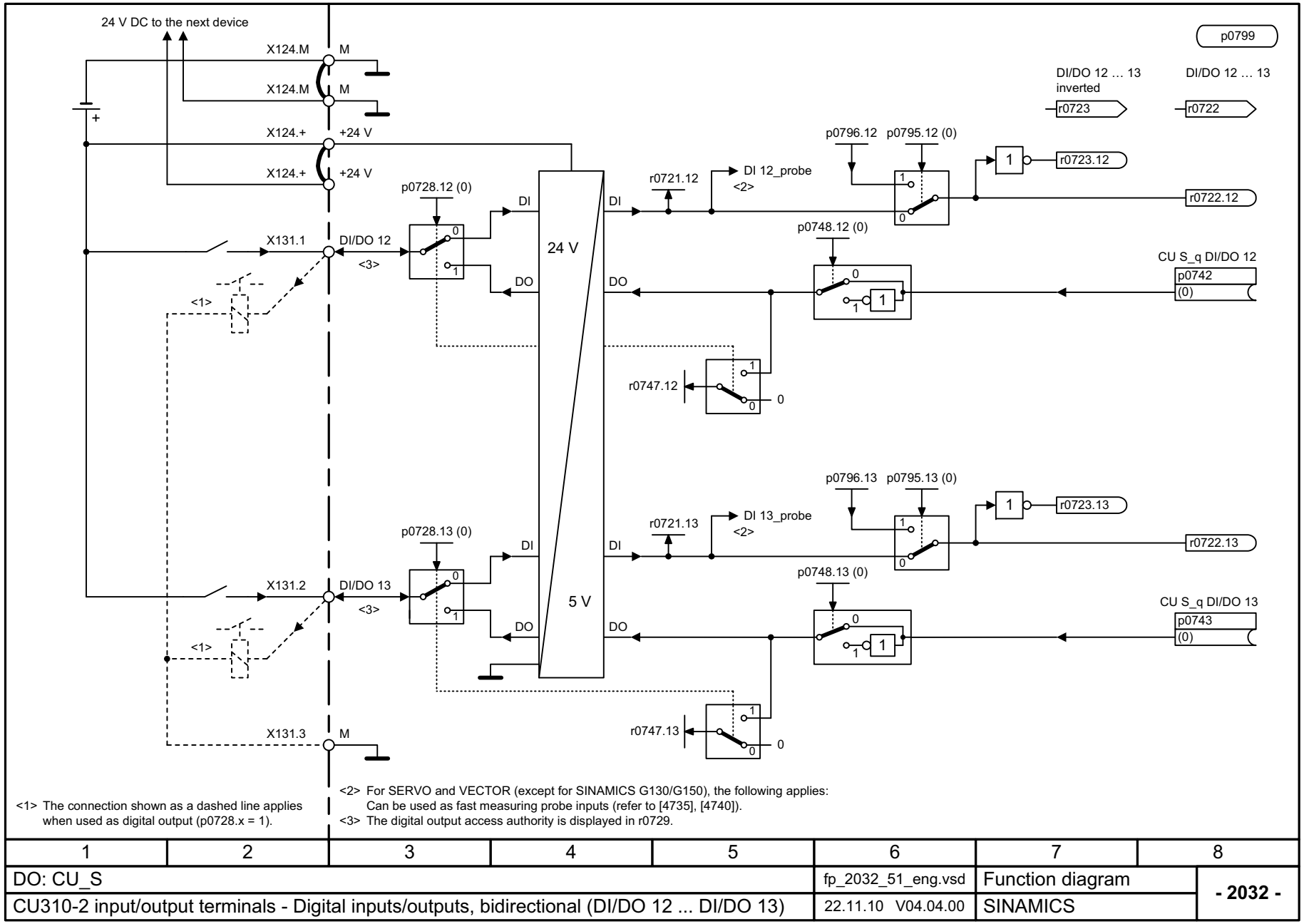
<2> Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S					fp_2031_51_eng.vsd	Function diagram	- 2031 -
CU310-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 10 ... DI/DO 11)					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-33 2031 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

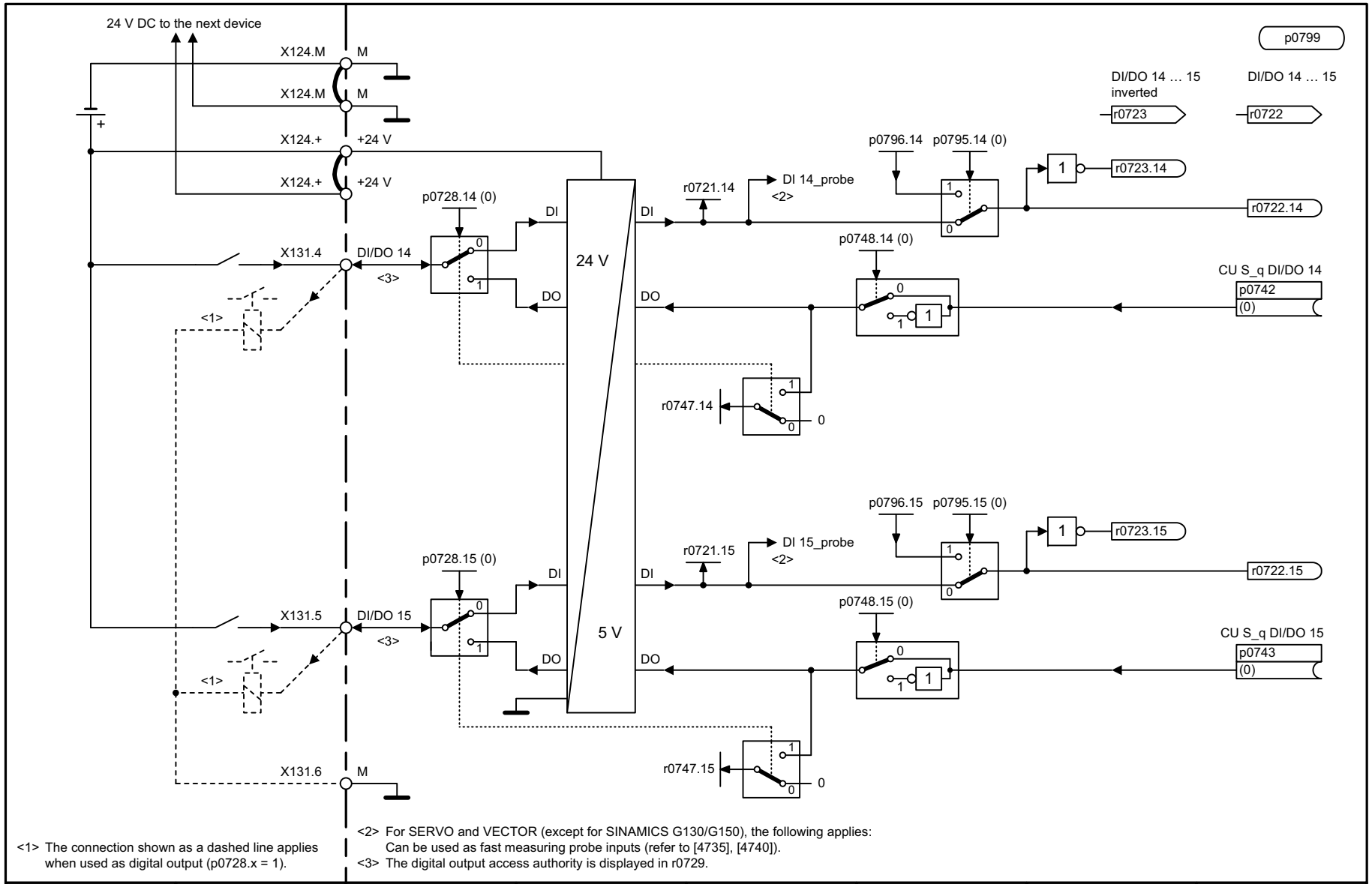
<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S					fp_2032_51_eng.vsd	Function diagram	- 2032 -
CU310-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 12 ... DI/DO 13)					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-34 2032 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 ... DI/DO 13)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

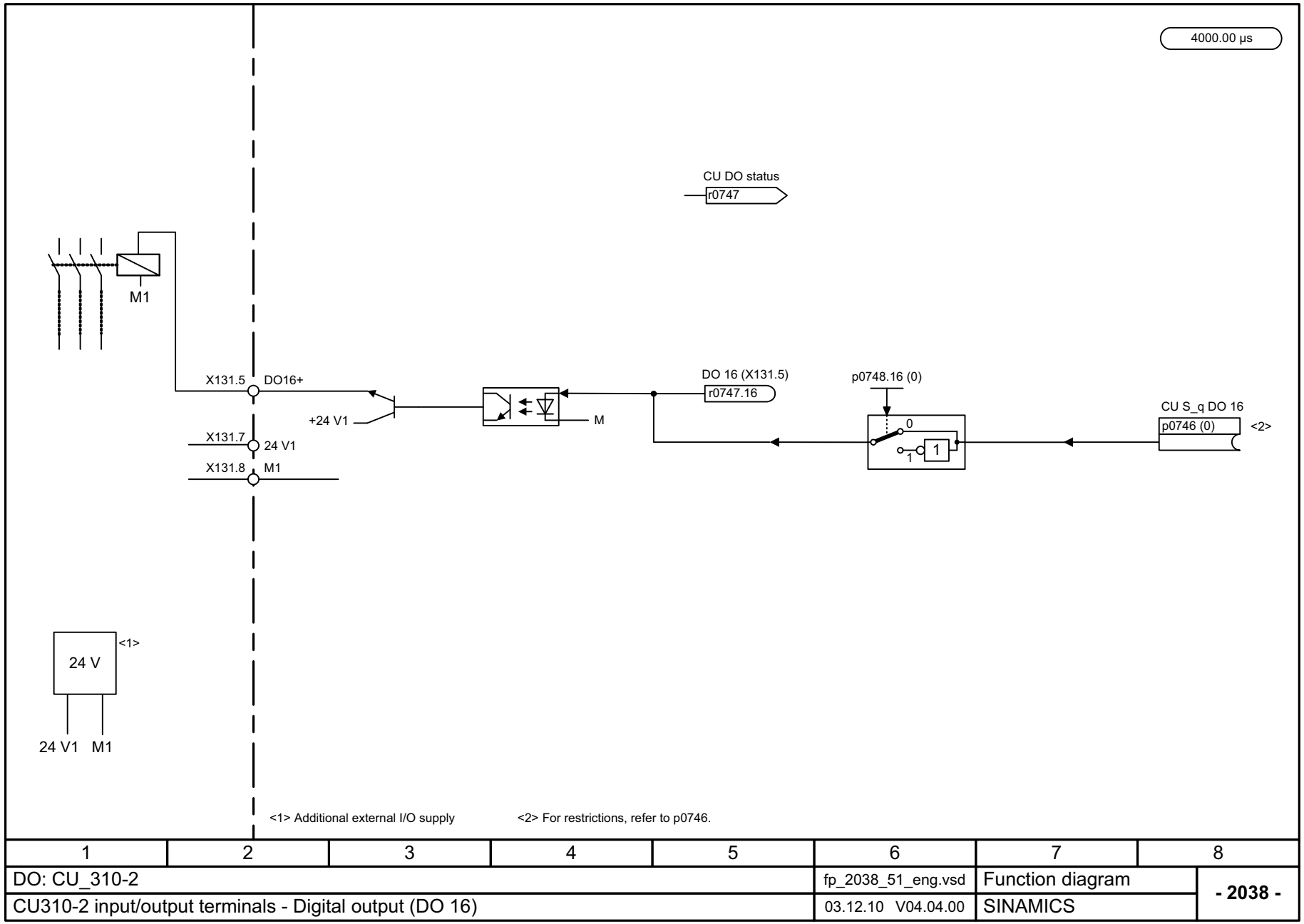
<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S					fp_2033_51_eng.vsd	Function diagram	- 2033 -
CU310-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 14 ... DI/DO 15)					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-35 2033 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 ... DI/DO 15)

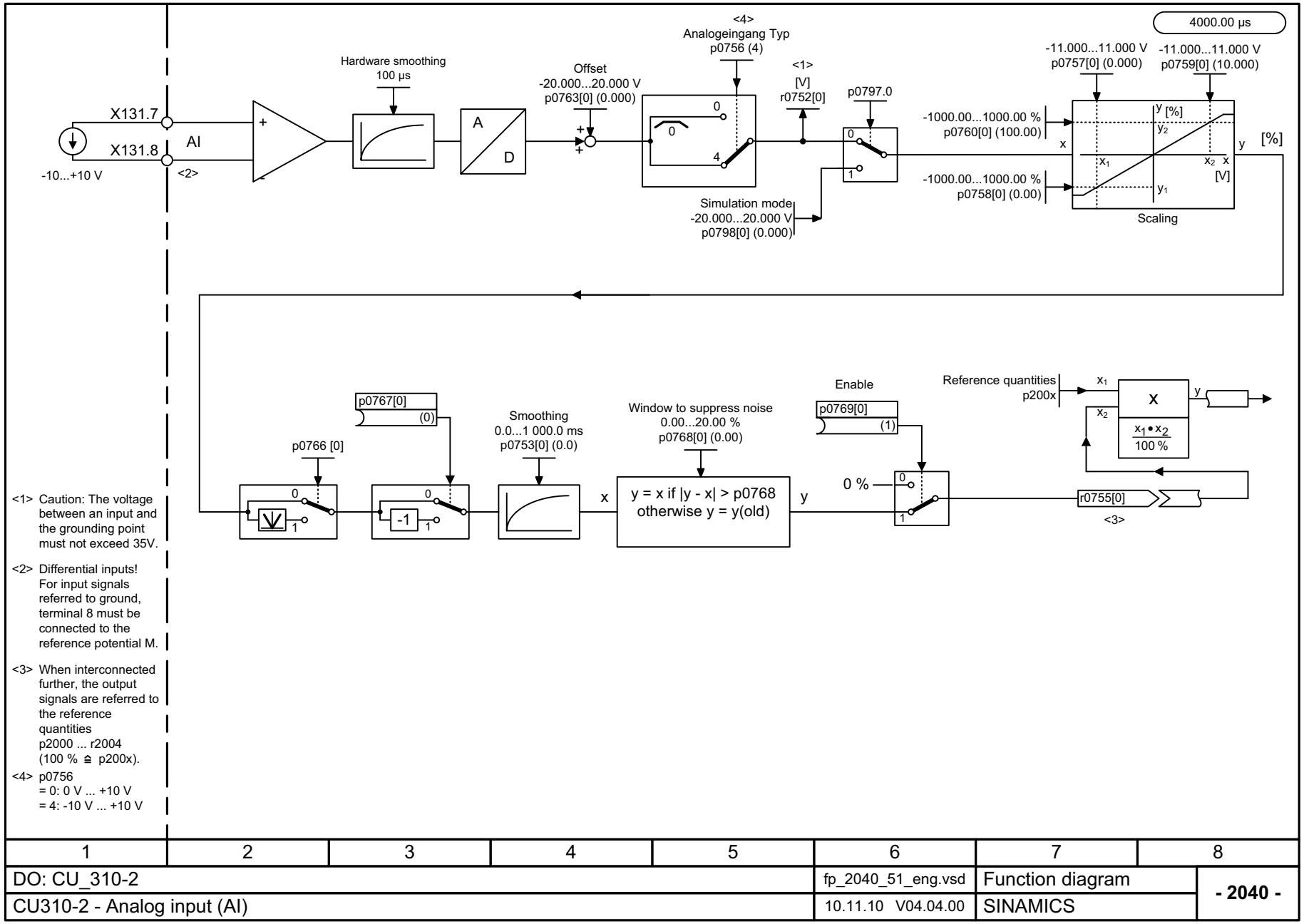
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_310-2					fp_2038_51_eng.vsd	Function diagram	- 2038 -
CU310-2 input/output terminals - Digital output (DO 16)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-36 2038 – Salida digital (DO 16)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_310-2					fp_2040_51_eng.vsd	Function diagram	- 2040 -
CU310-2 - Analog input (AI)					10.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-37 2040 – Entrada analógica (AI)

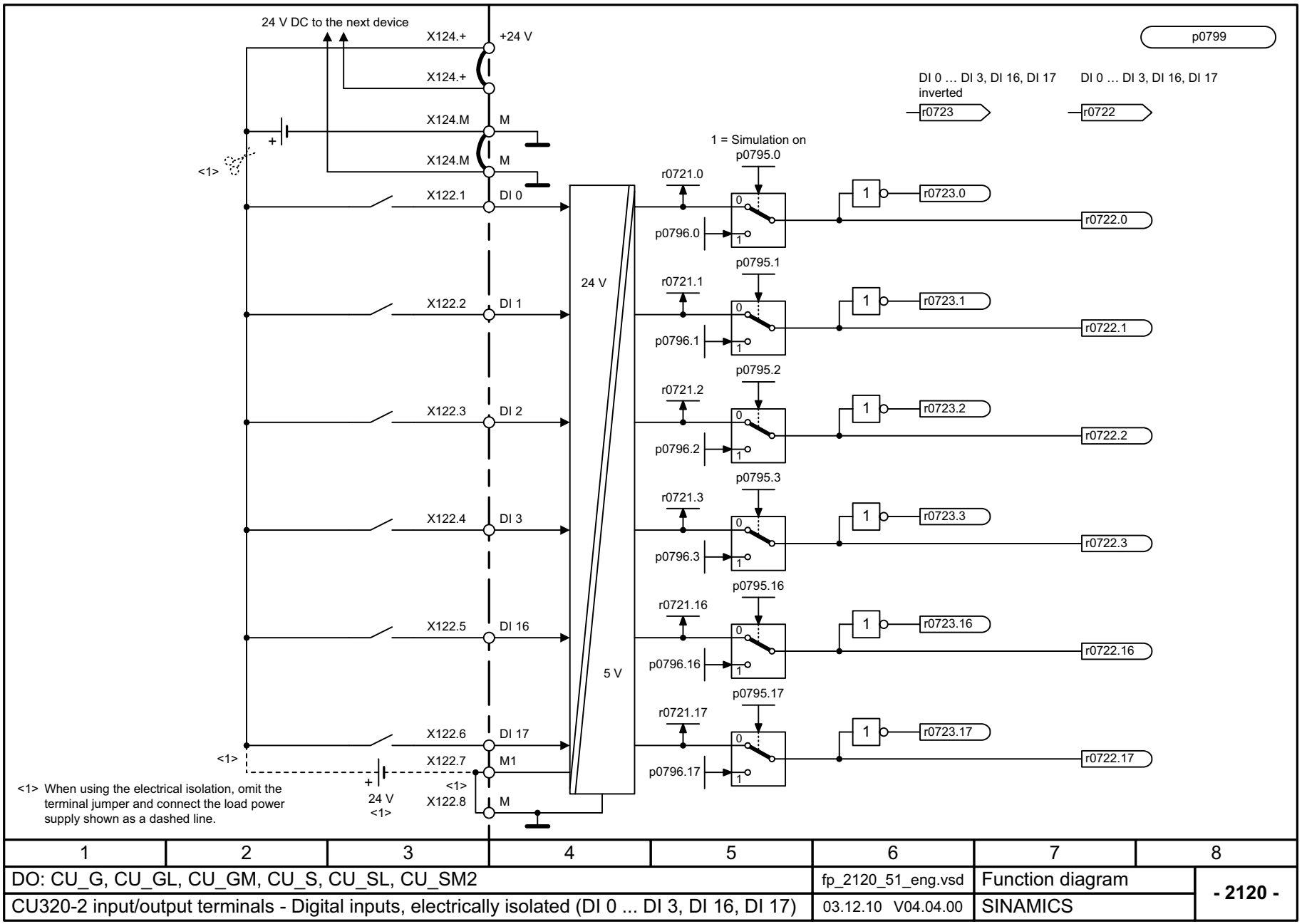
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.5 CU320-2 Bornes de entrada y salida

Esquemas de funciones

2120 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17)	2-1560
2121 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21)	2-1561
2130 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9)	2-1562
2131 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11)	2-1563
2132 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 ... DI/DO 13)	2-1564
2133 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 ... DI/DO 15)	2-1565

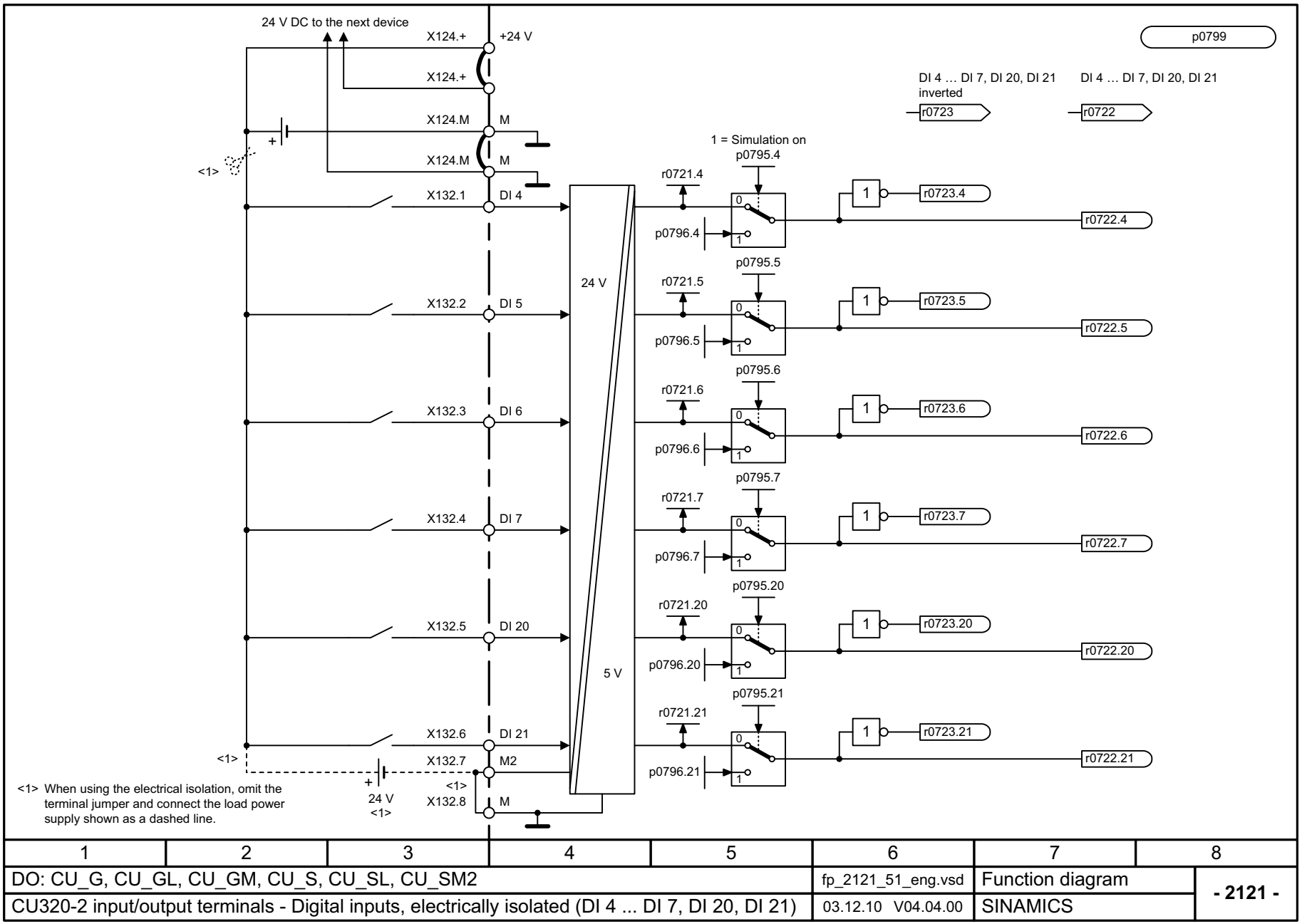
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2120_51_eng.vsd	Function diagram	- 2120 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 0 ... DI 3, DI 16, DI 17)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-38 2120 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17)

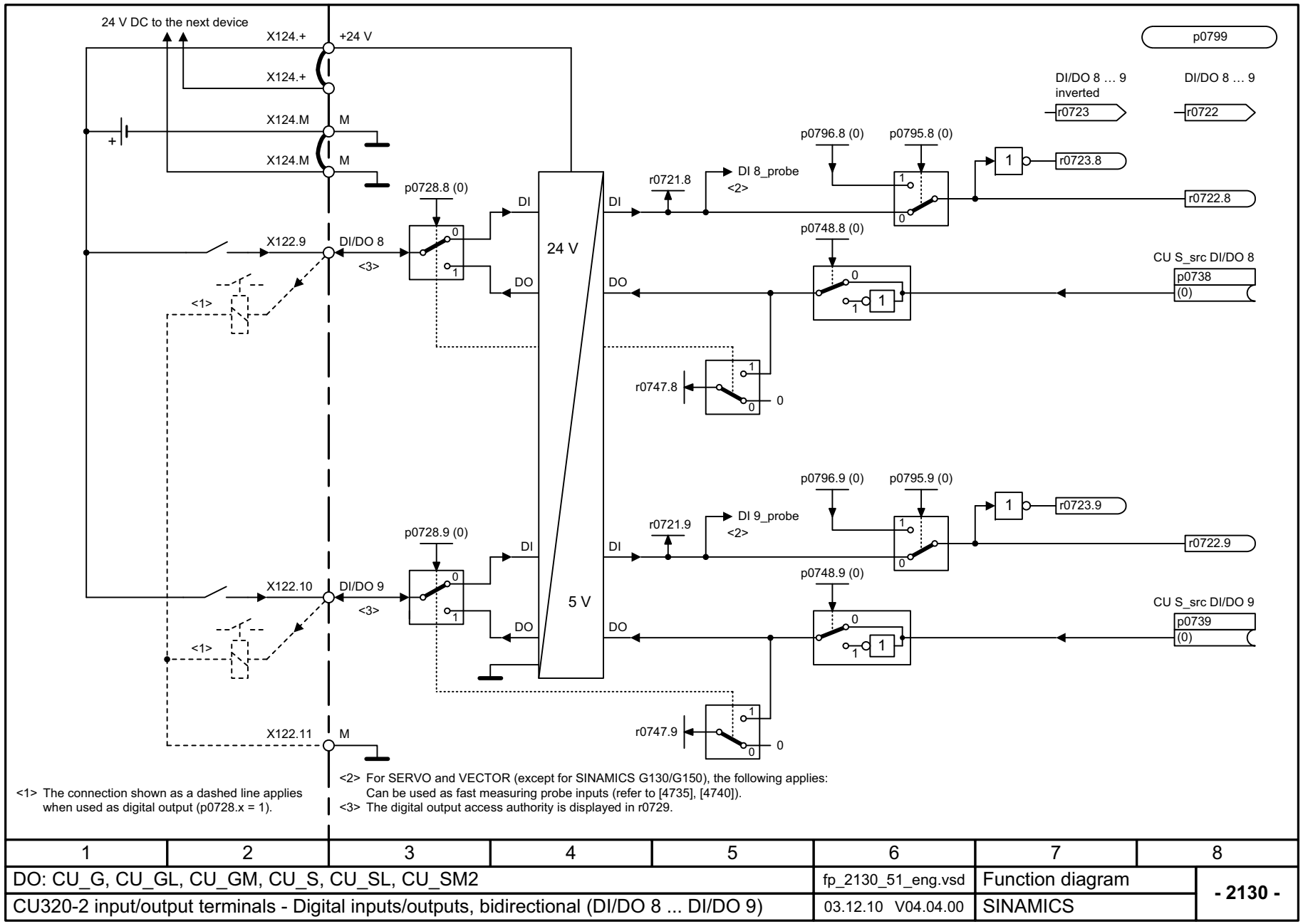
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2121_51_eng.vsd	Function diagram	- 2121 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 4 ... DI 7, DI 20, DI 21)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-39 2121 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

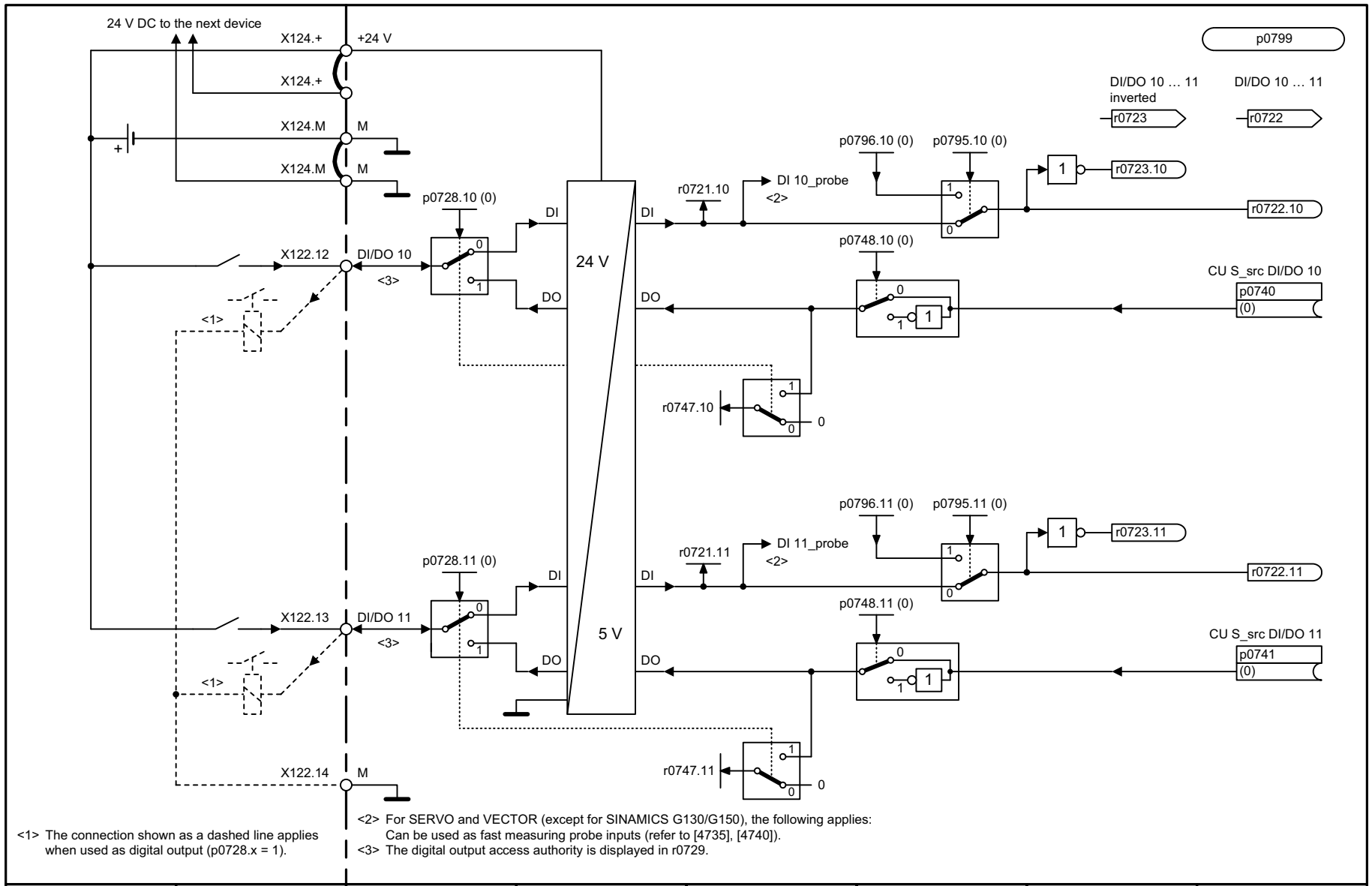
<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2130_51_eng.vsd	Function diagram	- 2130 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 8 ... DI/DO 9)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-40 2130 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

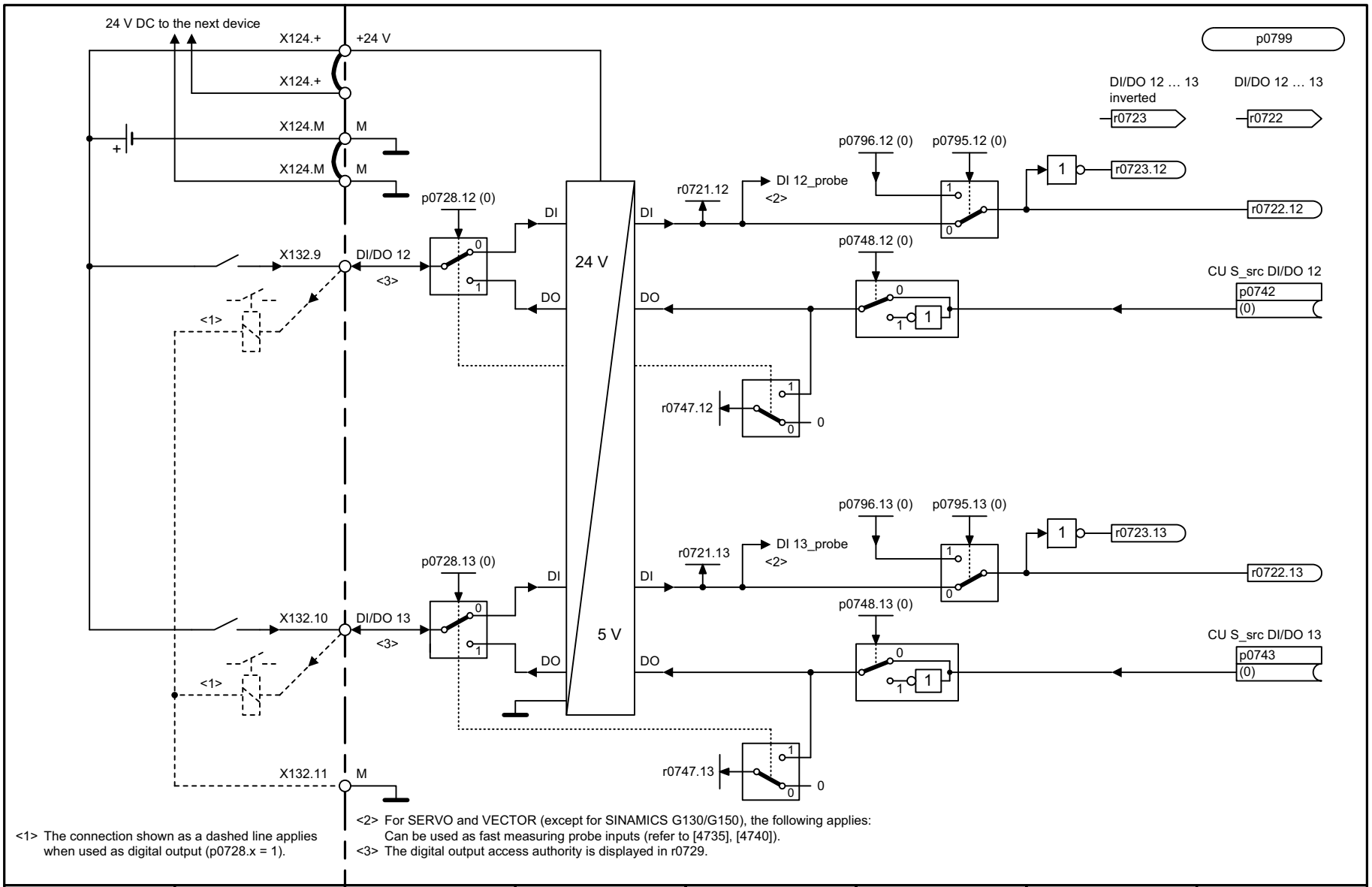
<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2131_51_eng.vsd	Function diagram	- 2131 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 10 ... DI/DO 11)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-41 2131 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-42 2132 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 ... DI/DO 13)



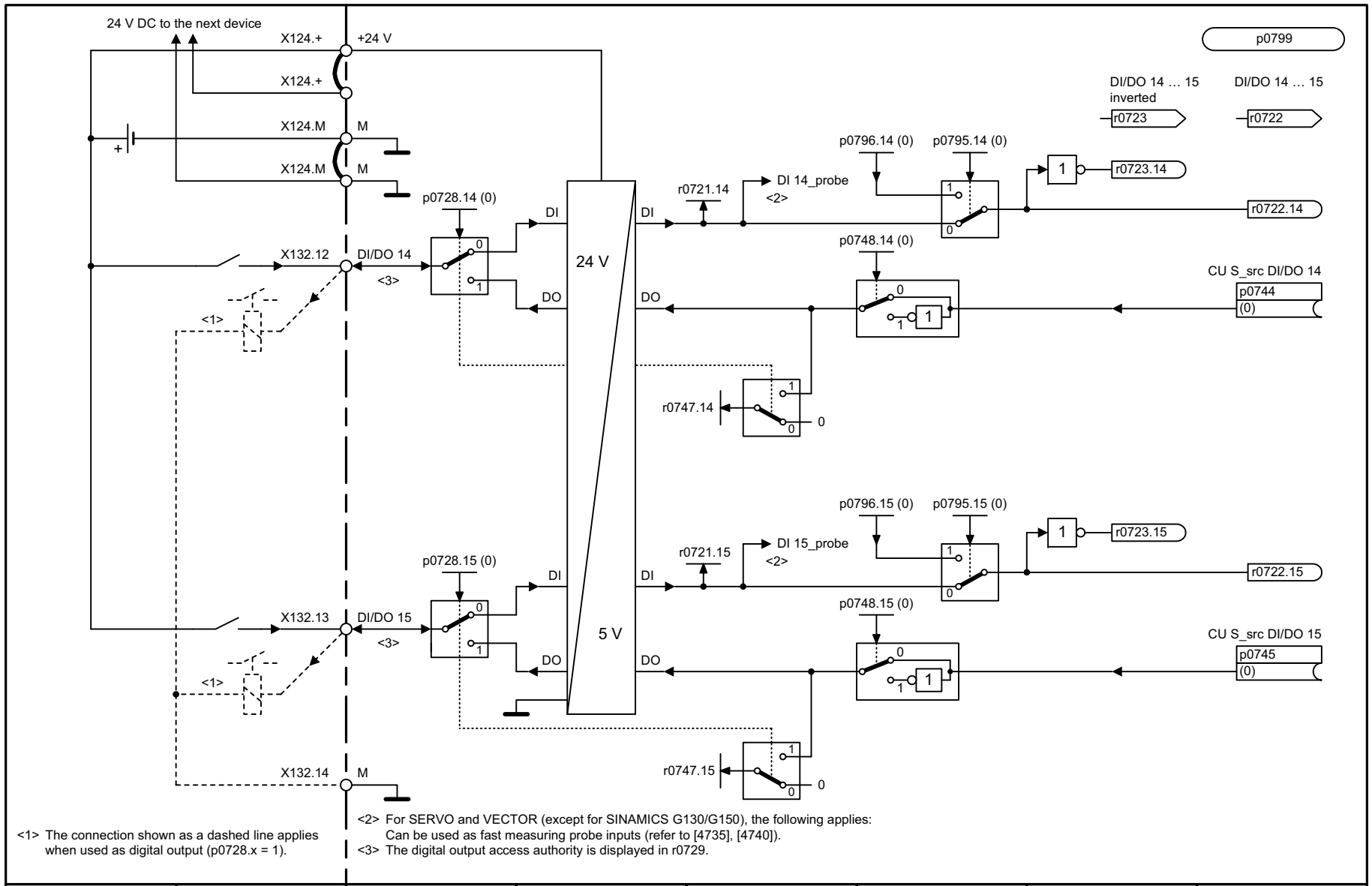
<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2132_51_eng.vsd	Function diagram	- 2132 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 12 ... DI/DO 13)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2133_51_eng.vsd	Function diagram	- 2133 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 14 ... DI/DO 15)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-43 2133 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 ... DI/DO 15)

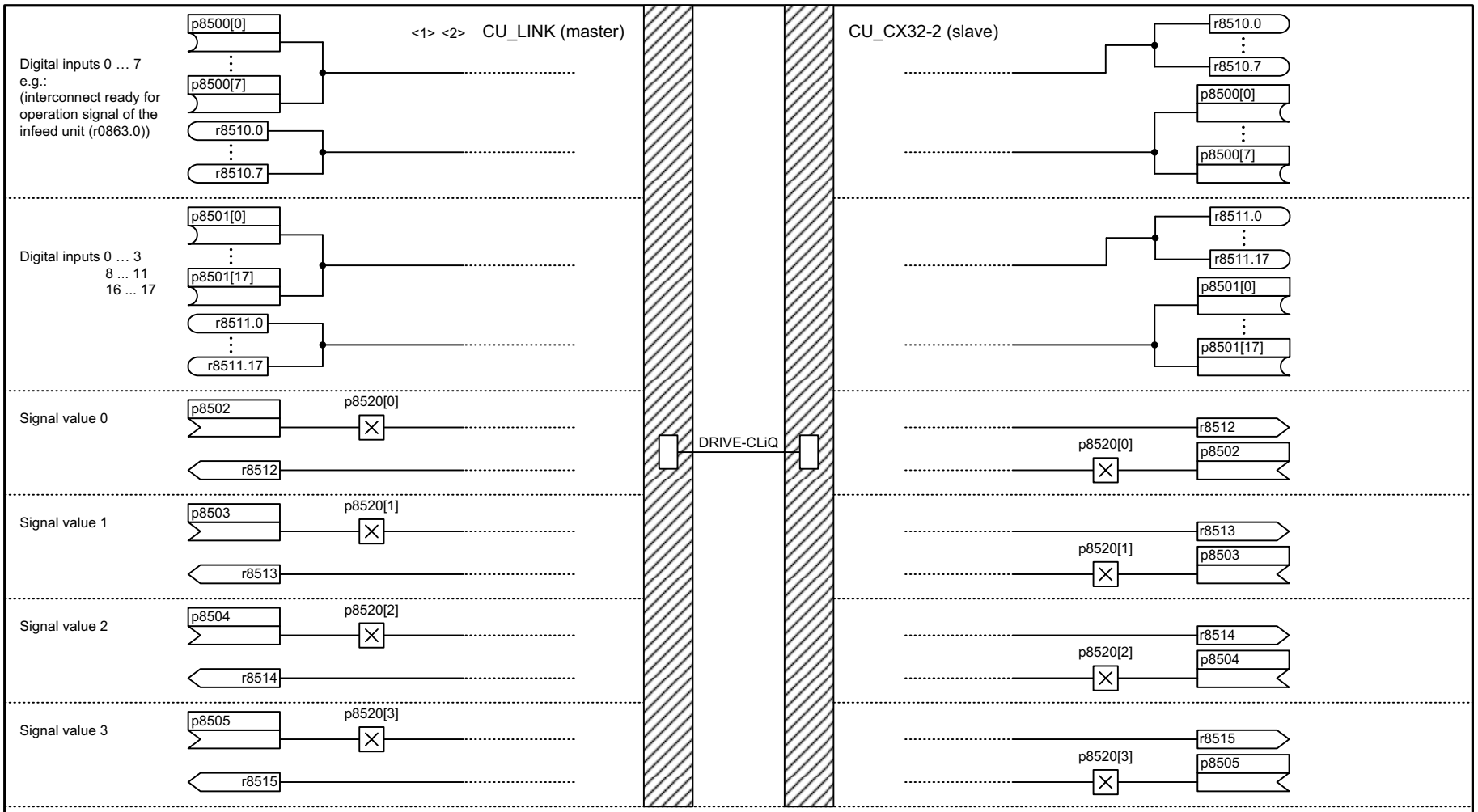
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.6 CU_LINK

Esquemas de funciones

2211 – Transferencia de datos 2-1567

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The drive object CU_LINK only exists for automation systems with integrated SINAMICS functionality (e.g. SINUMERIK NCU) and the corresponding expansion components (e.g. CX32, NX10).
The master functionality is available on the automation system, the slave functionality is available on the expansion components.

<2> p8800: CU_LINK address.
Address of the CX32 resp. NX10/15, representing the DO CU_LINK.
The address correlates with the DRIVE-CliQ port of the CU connected to the CX/NX configured.
Value range: See p0918 (PROFIBUS address)
Only available within the unit, not visible in the STARTER, can be read, for example, through acyclic communication with DPV1 services.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_LINK, CU_CX32					fp_2211_51_eng.vsd	Function diagram	- 2211 -
CU_LINK - Data transfer					23.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-44 2211 – Transferencia de datos

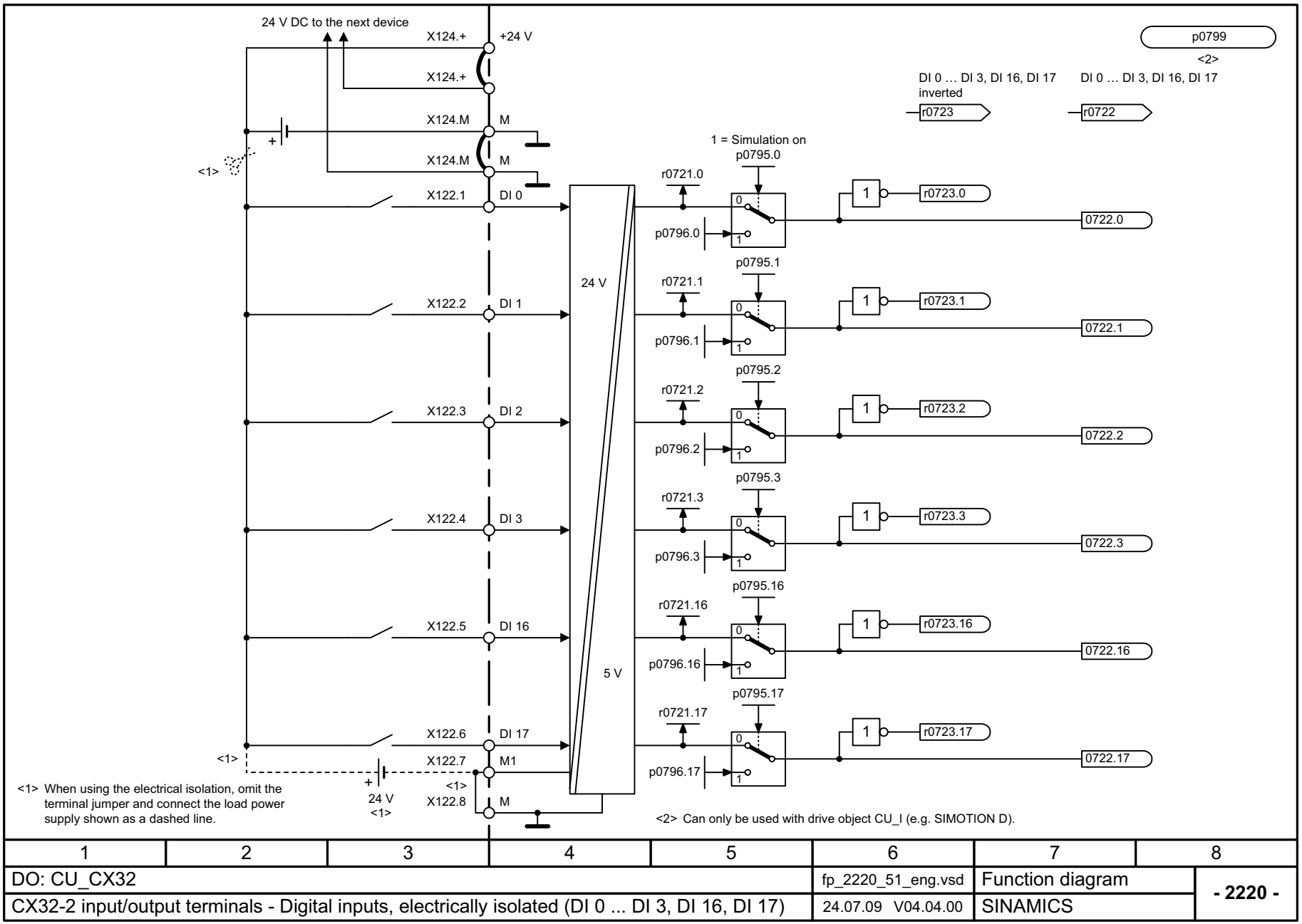
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.7 CX32-2 Bornes de entrada y salida

Esquemas de funciones

2220 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17)	2-1569
2230 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9)	2-1570
2231 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11)	2-1571

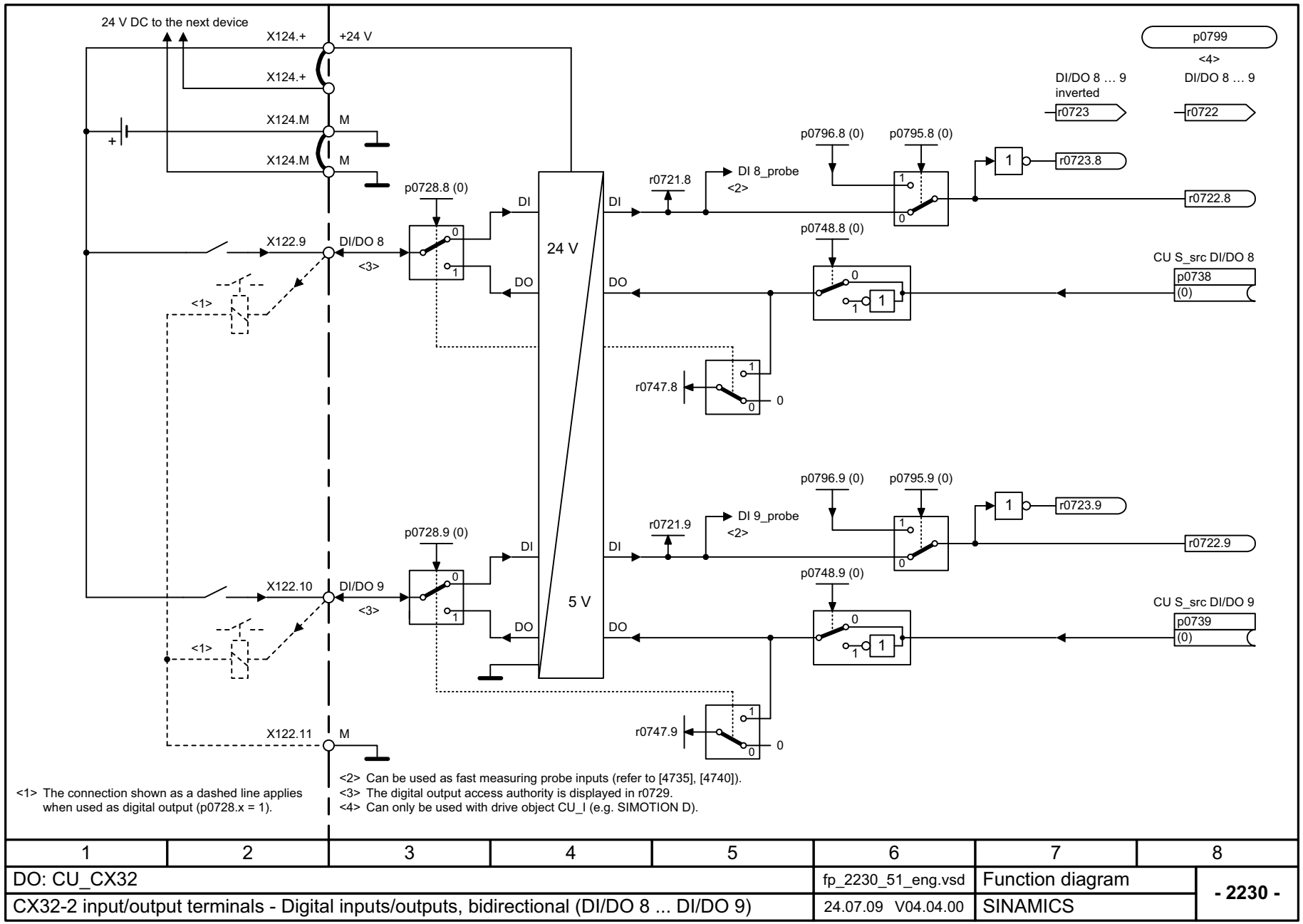
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_CX32					fp_2220_51_eng.vsd	Function diagram	- 2220 -
CX32-2 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 0 ... DI 3, DI 16, DI 17)					24.07.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-45 2220 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



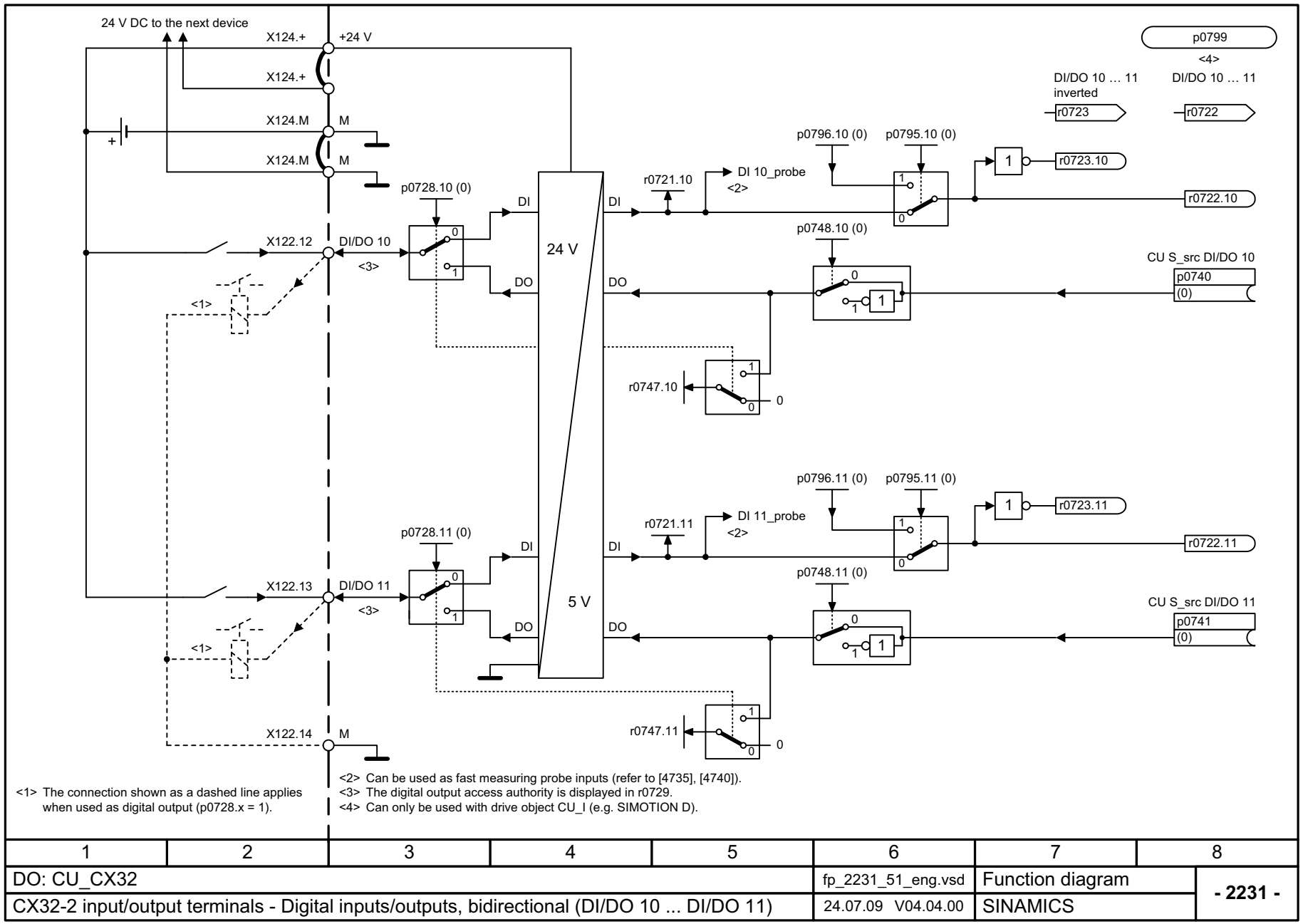
<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

<2> Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).
<3> The digital output access authority is displayed in r0729.
<4> Can only be used with drive object CU_I (e.g. SIMOTION D).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_CX32					fp_2230_51_eng.vsd	Function diagram	- 2230 -
CX32-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 8 ... DI/DO 9)					24.07.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-46 2230 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_CX32					fp_2231_51_eng.vsd	Function diagram	- 2231 -
CX32-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 10 ... DI/DO 11)					24.07.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-47 2231 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.8 PROFIdrive

Esquemas de funciones

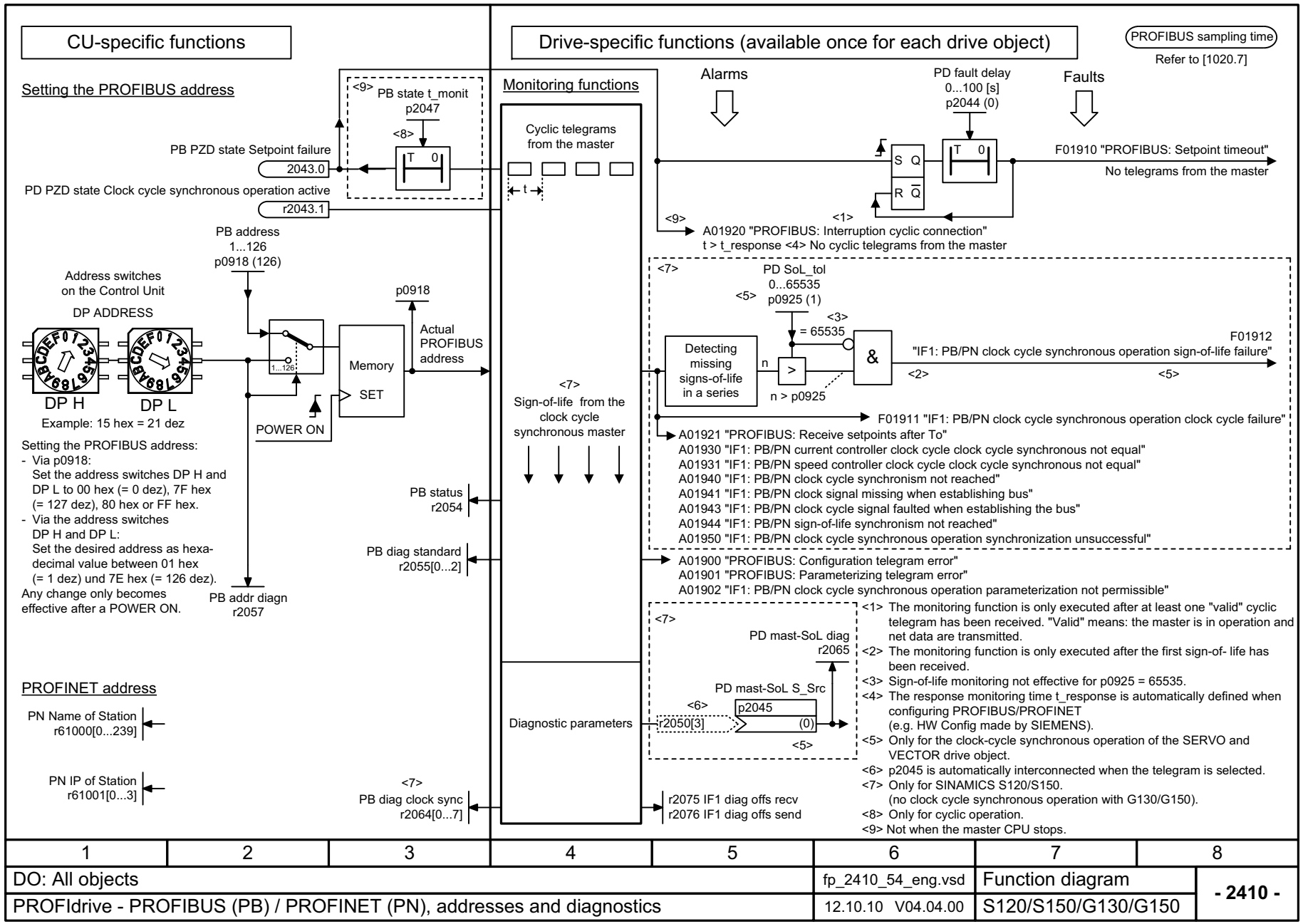
2410 – PROFIBUS (PB)/PROFINET (PN), direcciones y diagnóstico	2-1574
2420 – Telegramas estándar y datos de proceso	2-1575
2422 – Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 1	2-1576
2423 – Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 2	2-1577
2424 – Telegramas específicos del fabricante/libres y datos de proceso	2-1578
2425 – Interconexión palabra de mando sector metal STW1_BM	2-1579
2426 – Interconexión palabra de mando sector metal STW2_BM	2-1580
2427 – Interconexión palabra de mando alimentación sector metal E_STW1_BM	2-1581
2428 – Interconexión palabra de estado sector metal ZSW1_BM	2-1582
2429 – Interconexión palabra de estado sector metal ZSW2_BM	2-1583
2430 – Interconexión palabra de estado alimentación sector metal E_ZSW1_BM	2-1584
2433 – Interconexión palabra de mando ENCÓDER STW2_ENC	2-1585
2434 – Interconexión palabra de estado ENCÓDER ZSW2_ENC	2-1586
2439 – Interconexión señales de recepción PZD específica del perfil	2-1587
2440 – Interconexión señales de recepción PZD específica del fabricante	2-1588
2441 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 2)	2-1589
2442 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 0)	2-1590
2443 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 1)	2-1591
2444 – Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 0)	2-1592
2445 – Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 1)	2-1593
2447 – Interconexión palabra de mando E_STW1 Infeed	2-1594
2449 – Interconexión señales de emisión PZD específica del perfil	2-1595
2450 – Interconexión señales de emisión PZD específica del fabricante	2-1596
2451 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 2)	2-1597
2452 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 0)	2-1598
2453 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 1)	2-1599
2454 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 0)	2-1600

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2455 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 1)	2-1601
2456 – Interconexión palabra de estado MELDW	2-1602
2457 – Interconexión palabra de estado E_ZSW1 Infeed	2-1603
2462 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento POS_STW (r0108 4 = 1)	2-1604
2463 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento 1 POS_STW1 (r0108.4 = 1)	2-1605
2464 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento 2 POS_STW2 (r0108.4 = 1)	2-1606
2466 – Interconexión palabra de estado de posicionamiento 1 POS_ZSW1 (r0108.4 = 1)	2-1607
2467 – Interconexión palabra de estado de posicionamiento 2 POS_ZSW2 (r0108.4 = 1)	2-1608
2468 – IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)	2-1609
2470 – IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)	2-1610
2472 – IF1 Palabras de estado Interconexión libre	2-1611
2475 – Interconexión palabra de mando 1 STW1 (r0108.4 = 1)	2-1612
2476 – Interconexión selección de bloque pos SATZANW (r0108.4 = 1)	2-1613
2479 – Interconexión palabra de estado 1 ZSW1 (r0108.4 = 1)	2-1614
2480 – Interconexión MDI Mode MDI_MOD (r0108.4 = 1)	2-1615
2481 – IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)	2-1616
2483 – IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)	2-1617
2485 – IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)	2-1618
2487 – IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)	2-1619
2489 – IF2 Palabras de estado Interconexión libre	2-1620
2491 – IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre	2-1621
2493 – IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre	2-1622
2495 – Interconexión palabra de mando 1 CU_STW1 Control Unit	2-1623
2496 – Interconexión palabra de estado 1 CU_ZSW1 Control Unit	2-1624
2497 – Interconexión A_DIGITAL	2-1625
2498 – Interconexión E_DIGITAL	2-1626

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-48 2410 – PROFIBUS (PB)/PROFINET (PN), direcciones y diagnóstico



© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

<1> <2> <4>

PD Telegram select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection is made according to	Not suitable for sensorless vector control														[2440] [2450] automatically									
									<5>		<5>				<5>				<6>		<6>		<6>	
Telegram	1		2		3		4		5		6		7		9		20		81		82		83	
Appl.-Class	1		1		1, 4		1, 4		4 DSC		4 DSC		3		3		1		1		1		1	
PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW2_ENC	ZSW2_ENC	STW2_ENC	ZSW2_ENC	STW2_ENC	ZSW2_ENC
PZD2	NSOLL_A	NIST_A	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	SATZANW	AKTSATZ	SATZANW	AKTSATZ	NSOLL_A	NIST_A_GLATT	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW
PZD3															STW2	ZSW2		IAIST_GLATT		G1_XIST1		G1_XIST1		G1_XIST1
PZD4			STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2			MDI_ TARPOS	XIST_A		MIST_GLATT						
PZD5					G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW						PIST_GLATT		G1_XIST2		G1_XIST2		G1_XIST2
PZD6						G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1	XERR	G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1			MDI_ VELOCITY			<3>						
PZD7											XERR											NIST_A		NIST_B
PZD8						G1_XIST2		G1_XIST2	KPC	G1_XIST2		G1_XIST2			MDI_ACC									
PZD9											KPC				MDI_DEC									
PZD10								G2_ZSW				G2_ZSW			MDI_MOD									
PZD11								G2_XIST1				G2_XIST1												
PZD12																								
PZD13								G2_XIST2				G2_XIST2												
PZD14																								
PZD15																								
PZD16																								
PZD17																								
PZD18																								
PZD19																								
PZD20																								
PZD21																								
PZD22																								
PZD23																								
PZD24																								
PZD25																								
PZD26																								
PZD27																								
PZD28																								
PZD29																								
PZD30																								
PZD31																								
PZD32																								

Receive telegram from PROFIdrive

Send telegram to PROFIdrive

<1> Depending on the drive object, only specific telegrams can be used. Not suitable for sensorless vector control.

<2> If p0922 = 999 is changed to another value, the telegram is automatically assigned as specified in [2420] - [2424].
If p0922 ≠ 999 is changed to p0922 = 999, the "old" telegram assignment is maintained as specified in [2420] - [2424].

<3> Freely interconnectable (pre-setting: MELD_NAMUR).

<4> The maximum number of PZD words depends on the drive object type.

= Position encoder signal

<5> Only for SINAMICS S120/S150.

<6> Only for ENCODER.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, VECTOR					fp_2420_54_eng.vsd	Function diagram	- 2420 -
PROFIdrive - Standard telegrams and process data					20.07.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-49 2420 – Telegramas estándar y datos de proceso

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

<1> <2> <4>
PD Telegr_select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection is made according to	[2440] [2450] automatically <5>		<5>		<5>		<5>		<5>		<5>		<5>		<5>	
Telegram	102		103		105		106		110		111		116		118	
Appl.- Class	1, 4		1, 4		4 DSC		4 DSC		3		3		4 DSC		4 DSC	
PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1
PZD2	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	SATZANW	AKTSATZ	POS_STW1	POS_ZSW1	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B
PZD3									POS_STW	POS_ZSW	POS_STW2	POS_ZSW2				
PZD4	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2
PZD5	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	OVERRIDE	MELDW	OVERRIDE	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW
PZD6	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	MDI_TAR POS	XIST_A	MDI_TAR POS	XIST_A	G1_STW	G1_ZSW	G2_STW	G2_ZSW
PZD7		G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1	XERR	G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1					G2_STW	G1_XIST1	G3_STW	G2_XIST1
PZD8							XERR		MDI_VELO CITY		MDI_VELO CITY	NIST_B	XERR		XERR	
PZD9		G1_XIST2		G1_XIST2	KPC	G1_XIST2		G1_XIST2						G1_XIST2		G2_XIST2
PZD10							KPC		MDI_ACC		MDI_ACC	FAULT_CODE	KPC		KPC	
PZD11				G2_ZSW				G2_ZSW	MDI_DEC		MDI_DEC	WARN_CODE		G2_ZSW		G3_ZSW
PZD12				G2_XIST1				G2_XIST1	MDI_MODE		<3>	<3>		G2_XIST1		G3_XIST1
PZD13																
PZD14				G2_XIST2				G2_XIST2						G2_XIST2		G3_XIST2
PZD15																
PZD16														AIST_GLATT		AIST_GLATT
PZD17														MSOLL_GLATT		MSOLL_GLATT
PZD18														PIST_GLATT		PIST_GLATT
PZD19														ITIST_GLATT		ITIST_GLATT
PZD20																
PZD21																
PZD22																
PZD23																
PZD24																
PZD25																
PZD26																
PZD27																
PZD28																
PZD29																
PZD30																
PZD31																
PZD32																

<1> Depending on the drive object, only specific telegrams can be used.
<2> If p0922 = 999 is changed to another value, the telegram is automatically assigned as specified in [2420] - [2424].
If p0922 ≠ 999 is changed to p0922 = 999, the "old" telegram assignment is maintained as specified in [2420] - [2424]!
<3> Can be freely connected.
<4> The maximum number of PZD words depends on the drive object type.

= Position encoder signal

<5> Only for SINAMICS S120/S150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2422_54_eng.vsd	Function diagram	- 2422 -
PROFIdrive – Manufacturer-specific telegrams and process data 1					20.07.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-50 2422 – Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

<1> <2> **<4>**
PD Telegram select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection is made according to	[2440] [2450] automatically												
Telegram	125 <10>		126 <10>		136		139 <9>		220		352		
Appl.- Class	4 DSC		4 DSC		4 DSC		4 DSC		1		1		
PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1_BM	ZSW1_BM	STW1	ZSW1	
PZD2	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_A /NIST_A_GLATT <6> <11>	NSOLL_A	NIST_A_GLATT	
PZD3										IAIST/IAIST_GLATT <6> <11>	<3>	IAIST_GLATT	
PZD4	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2_BM	MIST/MIST_GLATT<6> <11>	<3>	MIST_GLATT	
PZD5	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	M_ADD <8>	WARN_CODE	<3>	WARN_CODE	
PZD6	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	M_LIM <7> <8>	FAULT_CODE	<3>	FAULT_CODE	
PZD7	XERR	G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1	Reserved	G1_XIST1	<6>	ZSW2_BM			
PZD8			XERR		XERR		XERR		<6>	r1482 <6>			
PZD9	KPC	G1_XIST2		G1_XIST2		G1_XIST2		G1_XIST2	<6>	<6>			
PZD10			KPC		KPC		KPC		<6>	<6>			
PZD11	M_VST			G2_ZSW		G2_ZSW		SP_ZSW					
PZD12	DSC_STW <5>		M_VST	G2_XIST1	M_VST	G2_XIST1	M_VST	SP_XIST_A					
PZD13	Reserved		DSC_STW <5>		DSC_STW <5>		DSC_STW <5>	SP_XIST_D					
PZD14	T_SYMM <5>		Reserved	G2_XIST2	Reserved	G2_XIST2	Reserved	SP_KONFIG					
PZD15			T_SYMM <5>		T_SYMM <5>		T_SYMM <5>	Reserved					
PZD16						AIST_GLATT		AIST_GLATT					
PZD17						MSOLL_GLATT		MSOLL_GLATT					
PZD18						PIST_GLATT		PIST_GLATT					
PZD19						ITIST_GLATT		ITIST_GLATT					
PZD20													
PZD21													
PZD22													
PZD23													
PZD24													
PZD25													
PZD26													
PZD27													
PZD28													
PZD29													
PZD30													
PZD31													
PZD32													

<1> Depending on the drive object, only specific telegrams can be used.
<2> If p0922 = 999 is changed to another value, the telegram is automatically assigned as specified in [2420] - [2424].
If p0922 ≠ 999 is changed to p0922 = 999, the "old" telegram assignment is maintained as specified in [2420] - [2424]!
<3> In order to comply with the PROFIdrive profile, PZD1 must be used as control word 1 (STW1) or status word 1 (ZSW1).
p2037 = 2 should be set if STW1 is not transferred with PZD1 as specified in the PROFIdrive profile.
<4> The maximum number of PZD words depends on the drive object type.
<5> Only if the “DSC with Spline“ function module is active (r0108.6 = 1).
<6> Freely interconn.
<7> Not for U/f control.
<8> Preassignment, not disabled.
<9> Only if the “Spindle“ function module is active (r0108.11 = 1).
<10> Only for S120/S150.
<11> Values smoothed at Vector, Values unsmooted at Servo.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2423_54_eng.vsd	Function diagram	- 2423 -
PROFIdrive - Manufacturer-specific telegrams and process data 2					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-51 2423 – Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

<1> <2> **<4>**
PD Telegram select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection is made according to	<5>		[2440] [2450] automatically												[2481] [2483]	
Telegram	370		371		390		391		392		393		394		999	
Appl.- Class	-		-		-		-		-		-		-		<3> - <3>	
PZD1	E_STW1	E_ZSW1	E_STW1_BM	E_ZSW1_BM	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	STW1	ZSW1
PZD2			<6>	IAIST	A_DIGITAL	E_DIGITAL	A_DIGITAL	E_DIGITAL	A_DIGITAL	E_DIGITAL	A_DIGITAL	E_DIGITAL	A_DIGITAL	E_DIGITAL	Receive telegram length freely selectable via central PROFIdrive configuration in the master <4>	Transmit telegram length freely selectable via central PROFIdrive configuration in the master <4>
PZD3			<6>	WARN_CODE			MT_STW	MT_ZSW	MT_STW	MT_ZSW	A_DIGITAL_1	E_DIGITAL_1	A_DIGITAL_1	E_DIGITAL_1		
PZD4			<6>	FAULT_CODE				MT1_ZS_F		MT1_ZS_F	MT_STW	MT_ZSW				
PZD5			<6>	<6>				MT1_ZS_S		MT1_ZS_S		MT1_ZS_F				
PZD6				<6>				MT2_ZS_F		MT2_ZS_F		MT1_ZS_S				
PZD7				<6>				MT2_ZS_S		MT2_ZS_S		MT2_ZS_F				
PZD8				<6>						MT3_ZS_F		MT2_ZS_S				
PZD9										MT3_ZS_S		MT3_ZS_F				
PZD10										MT4_ZS_F		MT3_ZS_S				
PZD11										MT4_ZS_S		MT4_ZS_F				
PZD12										MT5_ZS_F		MT4_ZS_S				
PZD13										MT5_ZS_S		MT5_ZS_F				
PZD14										MT6_ZS_F		MT5_ZS_S				
PZD15										MT6_ZS_S		MT6_ZS_F				
PZD16												MT6_ZS_S				
PZD17												MT7_ZS_F				
PZD18												MT7_ZS_S				
PZD19												MT8_ZS_F				
PZD20												MT8_ZS_S				
PZD21												E_ANALOG				
PZD22																
PZD23																
PZD24																
PZD25																
PZD26																
PZD27																
PZD28																
PZD29																
PZD30																
PZD31																
PZD32																

<1> Depending on the drive object, only specific telegrams can be used.
<2> If p0922 = 999 is changed to another value, the telegram is automatically assigned as specified in [2420] - [2424].
If p0922 ≠ 999 is changed to p0922 = 999, the "old" telegram assignment is maintained as specified in [2420] - [2424]!
<3> In order to comply with the PROFIdrive profile, PZD1 must be used as control word 1 (STW1) or status word 1 (ZSW1).
p2037 = 2 should be set if STW1 is not transferred with PZD1 as specified in the PROFIdrive profile.
<4> The maximum number of PZD words depends on the drive object type.
<5> Only for S120/S150.
<6> Freely interconn.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2424_54_eng.vsd	Function diagram	- 2424 -
PROFIdrive - Manufacturer-specific/free telegrams and process data					08.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-52 2424 – Telegramas específicos del fabricante/libres y datos de proceso

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1_BM <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse suppression and ready-to-power-up)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and power-on inhibit)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and power-on inhibit)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p2816[0] = r2090.3	[2501.3]	[2634.3]	-
STW1.4	**1 = Operating condition** (the ramp-function generator can be enabled) 0 = inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.5	**1 = Enable the ramp-function generator** 0 = stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060] [3070]	-
STW1.6	**1 = Enable setpoint** 0 = inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.12	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
STW1.13	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
STW1.14	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
STW1.15	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-

<1> Used in telegram 220.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2425_54_eng.vsd	Function diagram	- 2425 -
PROFIdrive - STW1_BM-control word metal industry interconnection					06.08.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-53 2425 – Interconexión palabra de mando sector metal STW1_BM

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW2_BM <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW2.0	**Command data set selection CDS, bit 0**	p0810 = r2093.0	-	[8560]	-
STW2.1	**Command data set selection CDS, bit 1** <3>	p0811 = r2093.1	-	[8560]	-
STW2.2	**Drive data set selection DDS, bit 0**	p0820[0] = r2093.2 <2>	-	[8565]	-
STW2.3	**Drive data set selection DDS, bit 1**	p0821[0] = r2093.3 <2>	-	[8565]	-
STW2.4	**Drive data set selection DDS, bit 2**	p0822[0] = r2093.4 <2>	-	[8565]	-
STW2.5	**1 = Bypass ramp-function generator** <4>	p1122[0] = r2093.5	-	-	-
STW2.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.7	**1 = Speed controller set integrator value**	p1477[0] = r2093.7	-	-	-
STW2.8	**1 = Droop enabled**	p1492[0] = r2093.8	-	[6030]	-
STW2.9	**1 = Speed controller enabled**	p0856[0] = r2093.9 <2>	-	-	-
STW2.10	**Reserved** <2>	<2>	-	-	-
STW2.11	**1 = Torque controlled operation** 0 = Speed controlled operation	p1501[0] = r2093.11	-	-	-
STW2.12	**Reserved** <2>	<2>	-	-	-
STW2.13	**Reserved** <2>	<2>	-	-	-
STW2.14	**Reserved** <2>	<2>	-	-	-
STW2.15	**Controller slave sign-of-life Toggle bit**	p2081[15] = r2093.15	-	-	-

<1> Used in telegram 220.
<2> Interconnection is not disabled.
<3> Only for Vector.
<4> Only for "extended setpoint channel" and Vector.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2426_54_eng.vsd	Function diagram	- 2426 -
PROFIdrive - STW2_BM-control word metal industry interconnection					13.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-54 2426 – Interconexión palabra de mando sector metal STW2_BM

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for E_STW1_BM

<1> <7>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word			[Function diagram] signal target			Inverted
			A_INF	B_INF <7>	S_INF <5>	A_INF	B_INF <7>	S_INF <5>	
STW1.0	↑ **= ON** (close pre-charging/line contactor, pulses can be enabled) 0 = OFF1 (reduce Vdc along a ramp, suppress pulse and open pre-charging/line contactor)	p0840[0] = r2090.0	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8932]	[8732]	[8832]	-
STW1.1	**1 = No OFF2 (enable is possible)** 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and power-on inhibit)	p0844[0] = r2090.1	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8932]	[8732]	[8832]	-
STW1.2	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.3	**1 = Enable operation (pulses can be enabled)** <3> 0 = Inhibit operation (suppress pulses)	p0852[0] = r2090.3	[8920.3]	-	[8820.3]	[8932]	-	[8832]	-
STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.5	**1 = Infeed, inhibit motoring** <4>	p3532= r2090.5	[8920.3]	-	-	[8920]	-	-	-
STW1.6	**1 = Infeed, inhibit regenerative operation** <3>	p3533= r2090.6	[8920.3]	-	[8820.3]	[8920]	-	[8820]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.3]			[8060]			-
STW1.8	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8920]	[8720]	[8820]	-
STW1.11	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.12	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.13	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.14	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.15	**Controller-sign-of-life Toggle Bit**	p2080[15] = r2090.15	-	-	-	-	-	-	-

<1> Used in telegram 371.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> Only for A_INF, S_INF
<4> Only for A_INF
<5> B_INF and S_INF only for S120.
<6> Interconnection is not disabled.
<7> Only for S120 and G150.
<8> Not for G130.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_2427_54_eng.vsd	Function diagram	- 2427 -
PROFIdrive - E_STW1-control word infeed metal industry interconnection					22.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-55 2427 – Interconexión palabra de mando alimentación sector metal E_STW1_BM

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive Abtastzeit

Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW1_BM <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted <2>
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r2811.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active (OFF2 inactive)**	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	**1 = No fast stop active (OFF3 inactive)**	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	**1 = Switching on inhibited active**	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off**	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <3>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**1 = f or n comparison value reached/exceeded**	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	**1 = I, M, or P limit not reached** <4>	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[5610] [6060] <5>	✔
ZSW1.12	**1 = Open the holding brake**	p2080[12] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW1.13	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-
ZSW1.14	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-
ZSW1.15	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-

<1> Used in telegram 220.
<2> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)
<3> The drive object is ready to accept data.
<4> Not for VECTOR V/f.
<5> Only for SINAMICS S120.
<6> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2428_54_eng.vsd	Function diagram	- 2428 -
PROFIdrive - ZSW1_BM-status word metal industry interconnection					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-56 2428 – Interconexión palabra de estado sector metal ZSW1_BM

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW2_BM <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted
ZSW2.0	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.1	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.2	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.3	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.4	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.5	**1 = Alarm class bit 0**	p2081[5] = r2139.11	-	[2548]	-
ZSW2.6	**1 = Alarm class bit 1**	p2081[6] = r2139.12	-	[2548]	-
ZSW2.7	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.8	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.9	**1 = Speed setpoint controll activ** <2>	p2081[9] = r1407.11	-	-	-
ZSW2.10	**1 = Upper torque limit** <2>	p2081[10] = r1407.8	-	-	-
ZSW2.11	**1 = Lower torque limit** <2>	p2081[11] = r1407.9	-	-	-
ZSW2.12	**1 = Encoderless operation due to fault**	p2081[12] = r1407.13	-	-	-
ZSW2.13	**1 = SS1 delay time active in the drive**	p2081[13] = r9773.2	-	-	-
ZSW2.14	**1 = STO active in drive**	p2081[14] = r9773.1	-	-	-
ZSW2.15	**Controller slave sign-of-life Toggle bit**	p2081[15] = r2093.15	-	-	-

<1> Used in telegram 220.
<2> Not for VECTOR V/f.
<3> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2429_54_eng.vsd	Function diagram	- 2429 -
PROFIdrive - ZSW2_BM status word metal industry interconnection					14.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-57 2429 – Interconexión palabra de estado sector metal ZSW2_BM

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-58 2430 – Interconexión palabra de estado alimentación sector metal E_ZSW1_BM

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for E_ZSW1_BM

<1> <6>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] signal source			[Function diagram] internal status word			Inverted
			A_INF	B_INF <5>	S_INF <3>	A_INF	B_INF <5>	S_INF <3>	
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	p2080[1] = r0899.1	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[8060]			[2548.7]			-
ZSW1.4	**1 = No OFF2 effective**	p2080[4] = r0899.4	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.5	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.6	**1 = Switching on inhibited**	p2080[6] = r0899.6	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[8065]			[2548.7]			-
ZSW1.8	**Reserved** <4>	<4>	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.9	**1 = PLC requests control** <2>	p2080[9] = r0899.9	[8926]	[8726]	[8826]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.10	**Reserved** <4>	<4>	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.11	**1 = Pre-charging completed**	p2080[11] = r0899.11	[8950]	[8750]	[8850]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.12	**1 = Line contactor closed**	p2080[12] = r0899.12	[8934]	[8734]	[8834]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.13	**Reserved** <4>	<4>	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.14	**Reserved** <4>	<4>	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.15	**Controller sign-of-life Toggle bit**	r2080[15] = r2090.15	-	-	-	-	-	-	-

<1> Used in telegram 371.
<2> The drive object is ready to accept data.
<3> Only for S120.
<4> Interconnection is not disabled.
<5> Only for S120 and G150.
<6> Not for G130.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_2430_54_eng.vsd	Function diagram	- 2430 -
PROFIdrive - E_ZSW1_BM-status word infeed metal industry interconnection					22.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Signal targets for STW2_ENC <1>

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.1	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.2	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.3	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.7	**↑ = Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.12	**Master-sign-of-life, bit 0**	p2045= r2050	-	[2410]	-
STW1.13	**Master-sign-of-life, bit 1**				
STW1.14	**Master-sign-of-life, bit 2**				
STW1.15	**Master-sign-of-life, bit 3**				

<1> Used in telegrams 81, 82, 83.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER					fp_2433_55_eng.vsd	Function diagram	- 2433 -
PROFIdrive - STW2_ENC-control word ENCODER interconnection					02.02.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-59 2433 – Interconexión palabra de mando ENCÓDER STW2_ENC

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW2_ENC <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] signal source	[Function diagram] internal status word	Inverted
ZSW1.0	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.1	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.2	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.5	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <2>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.12	**Slave-sign-of-life bit 0**	p2045 = r2050[3]	-	[2410]	-
ZSW1.13	**Slave-sign-of-life bit 1**				
ZSW1.14	**Slave-sign-of-life bit 2**				
ZSW1.15	**Slave-sign-of-life bit 3**				

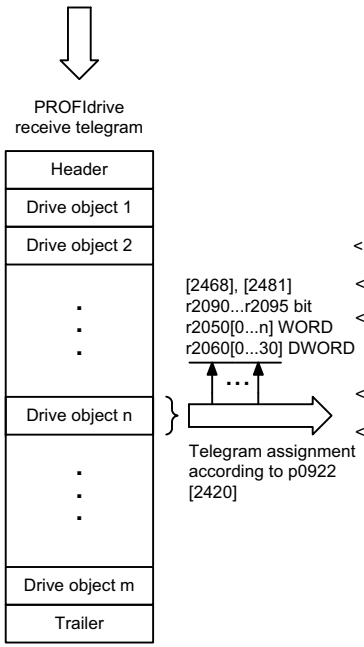
<1> Used in telegrams 81, 82, 83.
<2> The drive object is ready to accept data.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER					fp_2434_55_eng.vsd	Function diagram	- 2434 -
PROFIdrive - ZSW2-ENC-status word ENCODER interconnection					02.02.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-60 2434 – Interconexión palabra de estado ENCÓDER ZSW2_ENC

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]



Signal receivers for PZD receive signals

	Signal	Meaning	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter <1>	Function diagram	Data type <2>	Scaling
	STW1	Control word 1	1	(bitwise)	[2442][2443] <3> [2475] <3>	U16	-
	STW2	Control word 2	3	(bitwise)	[2444] [2445]	U16	-
	NSOLL_A	Speed setpoint A (16-bit)	5	p1070 (Erw. Soll.) p1155	[3030.2] [3080.4] <3>	I16	4000 hex ≙ p2000
	NSOLL_B	Speed setpoint B (32-bit)	7	p1070 (Erw. Soll.) p1155 p1430 (DSC) <3>	[3030.2] [3080.4] [3090.8] <3>	I32	4000 0000 hex ≙ p2000
<3>	G1_STW	Encoder 1 control word	9	p0480[0]	[4720]	U16	-
<3>	G2_STW	Encoder 2 control word	13	p0480[1]	[4720]	U16	-
<3>	G3_STW	Encoder 3 control word	17	p0480[2]	[4720]	U16	-
	A_DIGITAL	Digital output (16-bit)	22	(bitwise)	[2497]	U16	-
<3>	XERR	Position deviation	25	p1190	[3090.5]	I32	-
<3>	KPC	Position controller gain factor	26	p1191	[3090.5]	I32	-
	SATZANW	Pos block selection	32	(bitwise)	[2476]	U16	-
	MDI_TARPOS	MDI position	34	p2642	[3618]	I32	1 hex ≙ 1 LU
	MDI_VELOCITY	MDI velocity	35	p2643	[3618]	I32	1 hex ≙ 1000 LU/min
	MDI_ACC	MDI acceleration override	36	p2644	[3618]	I16	4000 hex ≙ 100%
	MDI_DEC	MDI deceleration override	37	p2645	[3618]	I16	4000 hex ≙ 100%
	MDI_MOD	MDI mode	38	(bitwise)	[2480]	U16	-
<4>	STW2_ENC	Status word 2 ENCODER	80	(bitwise)	[2433]	U16	-

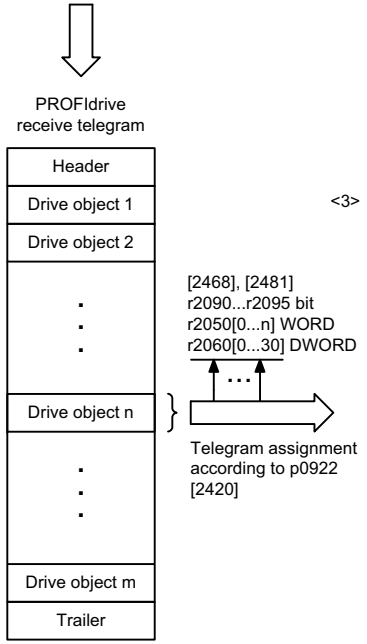
<1> When selecting a standard telegram or a manufacturer-specific telegram via p0922, these interconnection parameters of the command data set CDS0 are automatically set.
<2> Data type according to to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32.
<3> Only for SINAMICS S120.
<4> Only for ENCODER.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_G, CU_S, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2439_54_eng.vsd	Function diagram	- 2439 -
PROFIdrive - PZD receive signals, interconnection, profile-specific					11.11.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-61 2439 – Interconexión señales de recepción PZD específica del perfil

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]



Signal receivers for PZD receive signals

Signal	Meaning	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter <1>	Function diagram	Data type <2>	Scaling
MOMRED	Torque reduction	101	p1542	[5610.2]	I16	4000 hex ≙ p2003
M_VST	Torque pre-control value	112	p1513[0]	[5060]	I16	4000 hex ≙ p2003
MT_STW	Measuring probe control word	130	p0682	-	U16	
POS_STW	Pos control word	203	(bitwise)	[2462]	U16	
OVERRIDE <3>	Pos velocity override	205	p2646	[3630]	I16	4000 hex ≙ 100%
POS_STW1	Pos control word 1	220	(bitwise)	[2463]	U16	
POS_STW2	Pos control word 2	222	(bitwise)	[2464]	U16	
MDI_MOD	Pos MDI mode	229	p2654	[3620]	U16	
M_LIM	Torque limit	310	p1503/p1552/p1554	-	U16	
M_ADD	Additional torque	311	p1495	-	U16	
E_STW1	Control word 1 for Active Infeed (ALM, SMART)	320	(bitwise)	[2447]	U16	
STW1_BM	Control word 1, variant for BM	322	(bitwise)	[2425]	U16	
STW2_BM	Control word 2, variant for BM	324	(bitwise)	[2426]	U16	
E_STW1_BM	Control word 1 for Active Infeed	326	(bitwise)	[2427]	U16	
CU_STW1	Control word 1 for Control Unit	500	(bitwise)	[2495]	U16	

<1> When selecting a standard telegram or a manufacturer-specific telegram via p0922, these interconnection parameters of the command data set CDS0 are automatically set.
<2> Data type according to to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32.
<3> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_G, CU_S, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2440_54_eng.vsd	Function diagram	- 2440 -
PROFIdrive - PZD receive signals, interconnection, manufacturer-specific					25.02.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-62 2440 – Interconexión señales de recepción PZD específica del fabricante

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1 in Interface Mode VIK-NAMUR (p2038 = 2) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse suppression & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) <3> 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) <3> 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (suppress pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**1 = Operating condition** (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.5	**1 = Enable the ramp-function generator** 0 = Stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060] [3070]	-
STW1.6	**1 = Enable setpoint** 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**1 = Direction reversal**	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.14	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.15	**1 = Command Data Set selection CDS bit 0**	<4> p0810[0] = 2090.15	-	[8560]	-

<1> Used in telegram 20.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> OC = Operating condition.
<4> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_2441_54_eng.vsd	Function diagram	- 2441 -
PROFIdrive - STW1 control word interconnection (p2038 = 2)					14.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-63 2441 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse suppression & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (suppress pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**1 = Operating condition** (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.5	**1 = Continue ramp-function generator** 0 = Freeze ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060] [3070]	-
STW1.6	**1 = Enable setpoint** 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.7	↑ **= 1. Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**1 = Setpoint inversion** <3>	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.13	**1 = Motorized potentiometer setpoint raise** <3>	p1035[0] = r2090.13	[2505.3]	[3020]	-
STW1.14	**1 = Motorized potentiometer setpoint lower** <3>	p1036[0] = r2090.14	[2505.3]	[3020]	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 5 <5>, 6, 352.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> Only for "expanded setpoint channel" and "extended ramp-function generator".
<4> OC = Operating condition.
<5> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2442_54_eng.vsd	Function diagram	- 2442 -
PROFIdrive - STW1 control word interconnection (p2038 = 0)					02.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-64 2442 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1 in Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse suppression & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) <3> 0 = OFF2 (immediate pulse cancellation and power-on inhibit)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) <3> 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse cancellation and power-on inhibit)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**1 = Operating condition** (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.5	**1 = Enable the ramp-function generator** 0 = Stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060] [3070]	-
STW1.6	**1 = Enable setpoint** 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**1 = Enable ESR reaction** <4>	p0889 = r2090.9	[2495]	[3082]	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**1 = Ramp-function generator active**	p2148[0] = r2090.11	-	[8010]	-
STW1.12	**1 = Unconditionally open the holding brake**	p0855[0] = r2090.12	[2501.3]	[2701]	-
STW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.14	1 = Closed-loop torque control active **0 = Closed-loop speed control active**	p1501[0] = r2090.14	[2520.3]	[5060] [6060]	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 5, 6, 102, 103, 105, 106, 116, 118, 125, 126, 136, 139.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> OC -> Operating condition.
<4> Only available when the funktion module "extended setpoint channel" is active (r0108.9 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2443_55_eng.vsd	Function diagram	- 2443 -
PROFIdrive - STW1 control word interconnection (p2038 = 1)					02.12.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-65 2443 – Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW2 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW2.0	**Drive data set selection DDS, bit 0**	p0820[0] = r2093.0 <4> r2092.0	-	[8565]	-
STW2.1	**Drive data set selection DDS, bit 1**	p0821[0] = r2093.1 <4> r2092.1	-	[8565]	-
STW2.2	**Drive data set selection DDS, bit 2**	p0822[0] = r2093.2 <4> r2092.2	-	[8565]	-
STW2.3	**Drive data set selection DDS, bit 3**	p0823[0] = r2093.3 <4> r2092.3	-	[8565]	-
STW2.4	**Drive data set selection DDS, bit 4**	p0824[0] = r2093.4 <4> r2092.4	-	[8565]	-
STW2.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.7	**1 = Parking axis**	p0897 = r2093.7 <4> r2092.7	-	-	-
STW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop** <2> <3> <5>	p1545[0] = r2093.8	[2520.2]	[8012]	-
STW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.10	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.11	**1 = Motor changeover, feedback Signal**	p0828[0] = r2093.11 <4> r2092.11	-	-	-
STW2.12	**Master sign-of-life, bit 0** <5>	p2045 = r2050[3] <4> r2050[2]	-	[2410]	-
STW2.13	**Master sign-of-life, bit 1** <5>				
STW2.14	**Master sign-of-life, bit 2** <5>				
STW2.15	**Master sign-of-life, bit 3** <5>				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, 5, 6, 9, 110 and 111. <3> <2> Not for telegrams 9, 110 and 111. <3> Only for SINAMICS S120. <4> Only for telegram 9. <5> Not for Vector V/f.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2444_54_eng.vsd	Function diagram	- 2444 -
PROFIdrive - STW2 control word interconnection (p2038 = 0)					14.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-66 2444 – Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW2 in Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW2.0	**Drive data set selection DDS, bit 0**	p0820[0] = r2093.0	-	[8565]	-
STW2.1	**Drive data set selection DDS, bit 1**	p0821[0] = r2093.1	-	[8565]	-
STW2.2	**Drive data set selection DDS, bit 2**	p0822[0] = r2093.2	-	[8565]	-
STW2.3	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.4	**1 = Bypass ramp-function generator** <3>	p1122[0] = r2093.4	-	[3060] [3070]	-
STW2.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.6	**1 = Integrator inhibit, speed controller** <2>	p1477[0] = r2093.6	-	[5040] [5210]	-
STW2.7	**1 = Parking axis selection**	p0897 = r2093.7	-	-	-
STW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop**	p1545[0] = r2093.8	[2520.2]	[8012]	-
STW2.9	**Drive data set selection DDS, bit 3**	p0823[0] = r2093.9	-	[8565]	-
STW2.10	**Drive data set selection DDS, bit 4**	p0824[0] = r2093.10	-	[8565]	-
STW2.11	**= Motor changeover, feedback signal**	p0828[0] = r2093.11	-	-	-
STW2.12	**Master sign-of-life, bit 0**	p2045 = r2050[3]	-	[2410]	-
STW2.13	**Master sign-of-life, bit 1**				
STW2.14	**Master sign-of-life, bit 2**				
STW2.15	**Master sign-of-life, bit 3**				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, 5, 6, 102, 103, 105, 106, 116, 118, 125, 126, 136, 139.
<2> For a 1 signal, the integral component of the speed controller is cleared and the integrator is inhibited.
<3> Only if the function module "extended setpoint channel" is active (r0108.8 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2445_55_eng.vsd	Function diagram	- 2445 -
PROFIdrive - STW2 control word interconnection (p2038 = 1)					28.04.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-67 2445 – Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for E_STW1

<1> <7>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word			[Function diagram] signal target			Inverted
			A_INF	B_INF <6>	S_INF <5>	A_INF	B_INF <6>	S_INF <5>	
STW1.0	↑ **= ON** (close pre-charging/line contactor, pulses can be enabled) 0 = OFF1 (reduce Vdc along a ramp, suppress pulse and open pre-charging/line contactor)	p0840[0] = r2090.0	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8932]	[8732]	[8832]	-
STW1.1	**1 = No OFF2 (enable is possible)** 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8932]	[8732]	[8832]	-
STW1.2	**Reserved**		-	-	-	-	-	-	-
STW1.3	**1 = Enable operation (pulses can be enabled)** <3> 0 = Inhibit operation (suppress pulses)	p0852[0] = r2090.3	[8920.3]	-	[8820.3]	[8932]	-	[8832]	-
STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.5	**1 = Infeed, inhibit motoring operation** <4>	p3532= r2090.5	[8920.3]	-	-	[8920]	-	-	-
STW1.6	**1 = Infeed, inhibit regenerative operation** <3>	p3533= r2090.6	[8920.3]	-	[8820.3]	[8920]	-	[8820]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.3]			[8060]			-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8920]	[8720]	[8820]	-
STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.13	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.14	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-

<1> Used in telegram 370.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> Only for A_INF, S_INF
<4> Only for A_INF
<5> B_INF and S_INF only for S120.
<6> Only for S120 and G150
<7> Not for G130.

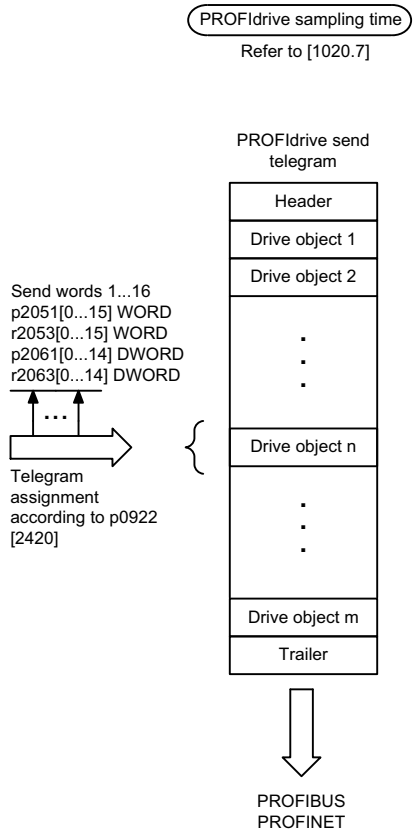
1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_2447_54_eng.vsd	Function diagram	- 2447 -
PROFIdrive - E_STW1 control word infeed interconnection					22.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Signal sources for PZD send signals

<1>

	Signal	Description	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter	Function diagram	Data type	Scaling
	ZSW1	Status word 1	2	r2089[0]	[2452][2453][2479] <2>	U16	-
	ZSW2	Status word 2	4	r2089[1]	[2454][2455] <2>	U16	-
	NIST_A	Speed setpoint A (16 bit)	6	r0063 SERVO r0063[0] VECTOR r0061 ENCODER	[4710] <2> [4715] [4710]	I16	4000 hex ≙ p2000
	NIST_B	Speed setpoint B (32 bit)	8	r0063 SERVO r0063[0] VECTOR r0061 ENCODER	[4710] <2> [4715] [4710]	I32	4000 0000 hex ≙ p2000
	G1_ZSW	Encoder 1 status word	10	r0481[0]	[4730]	U16	-
	G1_XIST1	Encoder 1 actual position 1	11	r0482[0]	[4704]	U32	-
	G1_XIST2	Encoder 1 actual position 2	12	r0483[0]	[4704]	U32	-
	G2_ZSW	Encoder 2 status word	14	r0481[1]	[4730]	U16	-
<2>	G2_XIST1	Encoder 2 actual position 1	15	r0482[1]	[4704]	U32	-
	G2_XIST2	Encoder 2 actual position 2	16	r0483[1]	[4704]	U32	-
	G3_ZSW	Encoder 3 status word	18	r0481[2]	[4730]	U16	-
	G3_XIST1	Encoder 3 actual position 1	19	r0482[2]	[4704]	U32	-
	G3_XIST2	Encoder 3 actual position 2	20	r0483[2]	[4704]	U32	-
	E_DIGITAL	Digital inputs	21	r2089[2]	[2459]	U16	-
<2>	XIST_A	Position actual value A	28	r2521[0]	[4010]	I32	1 hex ≙ 1 LU
<2>	AKTSATZ	Pos selected block	33	r2670	[3650]	U16	-
	IAIST_GLATT	Absolute actual current, smoothed	51	r0068[1]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2002
	ITIST_GLATT	Current actual value, torque-generating	52	r0078[1]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2002
	MIST_GLATT	Actual torque smoothed	53	r0080[1]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2003
	PIST_GLATT	Power factor, smoothed	54	r0082[1]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2004
	NIST_A_GLATT	Actual speed, smoothed	57	r0063[1]	[4715]	I16	4000 hex ≙ p2000
	MELD_NAMUR	VIK-NAMUR message bit bar	58	r3113	-	U16	-
	IAIST	Absolute actual current	59	r0068[0]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2002
	MIST	Actual torque	60	r0080[0]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2003
<3>	ZSW2_ENC	Status word 2 ENCODER	81	(bitwise)	[2434]	U16	-



<1> Data type according to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32.
<2> Only for SINAMICS S120.
<3> Only for ENCODER.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2449_54_eng.vsd	Function diagram	- 2449 -
PROFIdrive - PZD send signals interconnection, profile-specific					11.11.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-69 2449 – Interconexión señales de emisión PZD específica del perfil

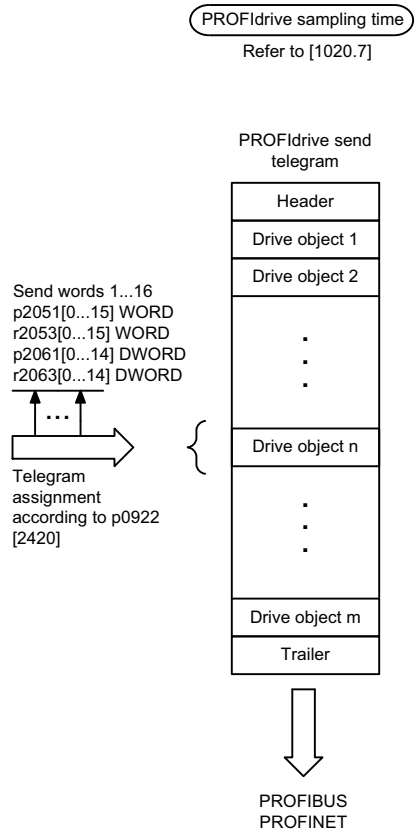
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-70 2450 – Interconexión señales de emisión PZD específica del fabricante

Signal sources for PZD send signals

<1>

	Signal	Description	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter	Function diagram	Data type	Scaling
	MELDW	Message word	102	r2089[2]	[2456]	U16	-
	MSOLL_GLATT	Total speed setpoint smoothed	120	r0079[1]	[5610] <2>	I16	4000 hex ≙ p2003
	AIST_GLATT	Torque utilization smoothed	121	r0081	[8012]	I16	4000 hex ≙ 100%
	MT_ZSW	Measuring probe status word	131	r0688	-	U16	-
	MT1_ZS_F	Measuring probe 1 measuring time, falling edge	132	r0687[0]	-	U16	-
	MT1_ZS_S	Measuring probe 1 measuring time, rising edge	133	r0686[0]	-	U16	-
	MT2_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	134	r0687[1]	-	U16	-
	MT2_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	135	r0686[1]	-	U16	-
	MT3_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	136	r0687[2]	-	U16	-
	MT3_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	137	r0686[2]	-	U16	-
	MT4_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	138	r0687[3]	-	U16	-
<2>	MT4_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	139	r0686[3]	-	U16	-
	MT5_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	140	r0687[4]	-	U16	-
	MT5_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	141	r0686[4]	-	U16	-
	MT6_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	142	r0687[5]	-	U16	-
	MT6_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	143	r0686[5]	-	U16	-
	POS_ZSW	Pos status word	204	r2683	[3645]	U16	-
	POS_ZSW1	Pos status word 1	221	r2089[3]	[2466]	U16	-
	POS_ZSW2	Pos status word 2	223	r2089[4]	[2467]	U16	-
	FAULT_CODE	Fault code	301	r2131	[8060]	U16	-
	WARN_CODE	Alarm code	303	r2132	[8065]	U16	-
<2>	E_ZSW1	Status word 1 for Active Infeed	321	r2089[1]	[2457]	U16	-
	ZSW1_BM	Status word 1, variant for BM	323	r2089[0]	[2428]	U16	-
	ZSW2_BM	Status word 2, variant for BM	325	r2089[1]	[2429]	U16	-
	E_ZSW1_BM	Status word 1 for Infeed, variant for BM (ALM, BLM, SLM)	327	r2080	[2430]	U16	-
	CU_ZSW1	Status word 1 for Control Unit	501	r2089[1]	[2496]	U16	-
	M_VST	Torque pre-control value	-	p1513	-	I16	4000 hex ≙ p2003



<1> Data type according to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32

<2> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2450_54_eng.vsd	Function diagram	- 2450 -
PROFIdrive - PZD send signals, interconnection, manufacture-specific					26.11.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW1 in Interface Mode VIK-NAMUR (p2038 = 2) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] Signal source	Inverted <2>
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation** (DC link loaded, pulses inhibited)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled** (drive follows n_set)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active (OFF2 inactive)**	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	**1 = No fast stop active (OFF3 inactive)**	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	**1 = Power-on inhibit active**	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off**	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <3>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**1 = f or n comparison value reached/exceeded**	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	**1 = I, M, or P limit not reached**	p2080[11] = r0056.13	[2522.7]	[6060]	✔
ZSW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.13	**1 = No motor overtemperature alarm**	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✔
ZSW1.14	**1 = Motor rotates forwards (n_act ≥ 0)** **0 = Motor rotates backwards (n_act < 0)**	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.15	**1 = Command Data Set selection CDS bit 0**	<4> p2080[15] = r0836.0	-	-	-

<1> Used in telegram 20.
<2> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)
<3> The drive object is ready to accept data.
<4> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_2451_54_eng.vsd	Function diagram	- 2451 -
PROFIdrive - ZSW1 status word interconnection (p2038 = 2)					14.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-71 2451 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive Abtastzeit
siehe [1020.7]

Signal sources for ZSW1 im Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted <2>
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active (OFF2 inactive)**	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	**1 = No fast stop active (OFF3 inactive)**	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	**1 = Switching on inhibited active**	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off**	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <3>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**1 = f or n comparison value reached/exceeded**	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	**1 = I, M, or P limit not reached** <4>	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[5610] [6060] <5>	✔
ZSW1.12	**1 = Open the holding brake**	p2080[12] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW1.13	**1 = No motor overtemperature alarm**	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✔
ZSW1.14	**1 = Motor rotates forwards (n_act ≥ 0)** **0 = Motor rotates backwards (n_act < 0)**	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.15	**1 = No alarm, thermal overload, power unit**	p2080[15] = r2135.15	[2548.7]	[8014]	✔

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 5, 6, 352. (<5>)
<2> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)
<3> The drive object is ready to accept data.
<4> Not for VECTOR V/f.
<5> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2452_54_eng.vsd	Function diagram	- 2452 -
PROFIdrive - ZSW1 status word interconnection (p2038 = 0)					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-72 2452 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW1 in Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] Signal source	Inverted
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active**	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	**1 = No fast stop active**	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	**1 = Switching on inhibited active**	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off**	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <2>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**1 = f or n comparison value reached/exceeded**	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	**1 = Alarm class bit 0**	p2080[11] = r2139.11	[2548.7]	-	-
ZSW1.12	**1 = Alarm class bit 1**	p2080[12] = r2139.12	[2548.7]	-	-
ZSW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.14	**1 = Closed-loop torque control active**	p2080[14] = r1407.2	[2522.7]	[2522]	-
ZSW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 5, 6, 102, 103, 105, 106, 116, 118, 125, 126, 136, 139.
<2> The drive object is ready to accept data.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2453_01_eng.vsd	Function diagram	- 2453 -
PROFIdrive - ZSW1 status word interconnection (p2038 = 1)					28.04.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-73 2453 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Signal sources for ZSW2 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

	Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted
	ZSW2.0	**1 = Drive data set DDS effective, bit 0**	p2081[0] = r0051.0	-	[8565]	-
	ZSW2.1	**1 = Drive data set DDS effective, bit 1**	p2081[1] = r0051.1	-	[8565]	-
	ZSW2.2	**1 = Drive data set DDS effective, bit 2**	p2081[2] = r0051.2	-	[8565]	-
	ZSW2.3	**1 = Drive data set DDS effective, bit 3**	p2081[3] = r0051.3	-	[8565]	-
	ZSW2.4	**1 = Drive data set DDS effective, bit 4**	p2081[4] = r0051.4	-	[8565]	-
	ZSW2.5	**1 = Alarm class bit 0**	p2081[5] = r2139.11	-	[2548]	-
	ZSW2.6	**1 = Alarm class bit 1**	p2081[6] = r2139.12	-	[2548]	-
	ZSW2.7	**1 = Parking axis active**	p2081[7] = r0896.0	-	-	-
<3> <4>	ZSW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop**	p2081[8] = r1406.8	-	[2520]	-
	ZSW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
	ZSW2.10	**1 = Pulses enabled**	p2082[13] = r0899.11	[2503.7]	[2610]	-
	ZSW2.11	**1 = Motor data set changeover active**	p2081[11] = r0835.0	-	-	-
<2> <4>	ZSW2.12	**Slave sign-of-life bit 0**	Implicitly interconnected	-	-	-
	ZSW2.13	**Slave sign-of-life bit 1**				
	ZSW2.14	**Slave sign-of-life bit 2**				
	ZSW2.15	**Slave sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, <3>5, 6, 9, 110, 111.
<2> These signals are automatically interconnected for clock-cycle synchronous operation.
<3> Only for SINAMICS S120.
<4> Not for Vector V/f.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2454_54_eng.vsd	Function diagram	- 2454 -
PROFIdrive - ZSW2 status word interconnection (p2038 = 0)					15.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-74 2454 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW2 in Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] Signal source	Inverted <4>
ZSW2.0	**1 = Drive data set DDS effective, bit 0**	p2081[0] = r0051.0	-	[8565]	-
ZSW2.1	**1 = Drive data set DDS effective, bit 1**	p2081[1] = r0051.1	-	[8565]	-
ZSW2.2	**1 = Drive data set DDS effective, bit 2**	p2081[2] = r0051.2	-	[8565]	-
ZSW2.3	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.4	**1 = Ramp-function generator inactive** <3>	p2081[4] = r1199.2	-	[3060] [3080]	✔
ZSW2.5	**1 = Open the holding brake**	p2081[5] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW2.6	**1 = Integrator inhibit, speed controller**	p2081[6] = r2093.6	-	[5040] [5210]	-
ZSW2.7	**1 = Parking axis active**	p2081[7] = r0896.0	-	-	-
ZSW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop**	p2081[8] = r1406.8	-	[2520]	-
ZSW2.9	**1 = Drive data set DDS effective, bit 3**	p2081[9] = r0051.3	-	[8565]	-
ZSW2.10	**1 = Drive data set DDS effective, bit 4**	p2081[10] = r0051.4	-	[8565]	-
ZSW2.11	**1 = Motor data set changeover active**	p2081[11] = r0835.0	-	-	-
<2> ZSW2.12	**Slave sign-of-life bit 0**	Implicitly interconnected	-	-	-
ZSW2.13	**Slave sign-of-life bit 1**				
ZSW2.14	**Slave sign-of-life bit 2**				
ZSW2.15	**Slave sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, 5, 6, 102, 103, 105, 106, 116, 118, 125, 126, 136, 139.
<2> These signals are automatically interconnected for clock-cycle synchronous operation.
<3> Only if the function module "extended setpoint channel" is active (r0108.8 = 1).
<4> The ZSW2 is generated using the binector-connector converter (BI: p2081[0...15], inversion: p2088[1].0...p2088[1].15)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2455_01_eng.vsd	Function diagram	- 2455 -
PROFIdrive - ZSW2 status word interconnection (p2038 = 1)					06.12.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-75 2455 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for MELDW

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted <2>
MELDW.0	**1 = Ramp-up/ramp-down completed** **0 = Ramp-function generator active**	p2082[0] = r2199.5	[2537.7]	[8010]	-
MELDW.1	**1 = Torque utilization [%] < torque threshold value 2 (p2194)**	p2082[1] = r2199.11	[2537.7]	[8012]	-
MELDW.2	**1 = |n_act| < speed threshold value 3 (p2161)**	p2082[2] = r2199.0	[2537.7]	[8010]	-
MELDW.3	**1 = |n_act| ≤ speed threshold value 2 (p2155)**	p2082[3] = r2197.1	[2534.7]	[8010]	-
MELDW.4	**Reserved**	-	-	-	-
MELDW.5	**Variable signaling function**	p2082[5] = r3294	-	[5301]	-
MELDW.6	**1 = No motor overtemperature alarm**	p2082[6] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✔
MELDW.7	**1 = No alarm, thermal overload, power unit**	p2082[7] = r2135.15	[2548.7]	[8014]	✔
MELDW.8	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_on**	p2082[8] = r2199.4	[2537.7]	[8010]	-
MELDW.9	**Reserved**	-	-	-	-
MELDW.10	**Reserved**	-	-	-	-
MELDW.11	**1 = Controller enable**	p2082[11] = r0899.8	[2503.7]	[2610]	-
MELDW.12	**1 = Drive ready**	p2082[12] = r0899.7	[2503.7]	[2610]	-
MELDW.13	**1 = Pulses enabled**	p2082[13] = r0899.11	[2503.7]	[2610]	-
MELDW.14	**Reserved**	-	-	-	-
MELDW.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 102, 103, 105, 106, 110, 111, 116, 118.
<2> The status word is generated using the binector-connector converter p2088[2].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2456_01_eng.vsd	Function diagram	- 2456 -
PROFIdrive - MELDW status word interconnection					23.10.08 V04.03.01	SINAMICS S120	

Figura 2-76 2456 – Interconexión palabra de estado MELDW

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for E_ZSW1

<1> <5>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] signal source			[Function diagram] internal status word			Inverted
			A_INF	B_INF <4>	S_INF <3>	A_INF	B_INF <4>	S_INF <3>	
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	p2080[1] = r0899.1	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[8060]			[2548.7]			-
ZSW1.4	**1 = No OFF2 effective**	p2080[4] = r0899.4	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.5	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.6	**1 = Switching on inhibited**	p2080[6] = r0899.6	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[8065]			[2548.7]			-
ZSW1.8	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.9	**1 = PLC requests control** <2>	p2080[9] = r0899.9	[8926]	[8726]	[8826]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.10	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.11	**1 = Pre-charging completed**	p2080[11] = r0899.11	[8950]	[8750]	[8850]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.12	**1 = Line contactor closed**	p2080[12] = r0899.12	[8934]	[8734]	[8834]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.13	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.14	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.15	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-

<1> Used in telegram 370.
<2> The drive object is ready to accept data.
<3> Only for S120.
<4> Only for S120 and G150.
<5> Not for G130.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_2457_54_eng.vsd	Function diagram	- 2457 -
PROFIdrive - E_ZSW1 status word infeed interconnection					22.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-77 2457 – Interconexión palabra de estado E_ZSW1 Infeed

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for POS_STW (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_STW.0	**1 = Tracking mode active** 0 = No tracking mode active	p2655[0] = r2092.0	-	[3635]	-
POS_STW.1	**1 = Set home position** 0 = Do not set home position	p2596 = r2092.1	-	[3612]	-
POS_STW.2	**1 = Reference cam active**	p2612 = r2092.2	-	[3612]	-
POS_STW.3	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.4	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.5	**1 = Jogging, incremental active** 0 = Jogging, velocity active	p2591 = r2092.5	-	[3610]	-
POS_STW.6	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.7	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.8	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.9	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.10	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.11	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.12	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.13	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.14	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 110, 999.

Figura 2-78 2462 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento POS_STW (r0108 4 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2462_55_eng.vsd	Function diagram	- 2462 -
PROFIdrive - POS_STW-Pos control word interconnection (r0108.4 = 1)					09.11.09 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive Abtastzeit
siehe [1020.7]

Signal targets for POS_STW1 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_STW1.0	**Traversing block selection, bit 0**	p2625 = r2091.0	-	-	-
POS_STW1.1	**Traversing block selection, bit 1**	p2626 = r2091.1	-	-	-
POS_STW1.2	**Traversing block selection, bit 2**	p2627 = r2091.2	-	-	-
POS_STW1.3	**Traversing block selection, bit 3**	p2628 = r2091.3	-	-	-
POS_STW1.4	**Traversing block selection, bit 4**	p2629 = r2091.4	-	-	-
POS_STW1.5	**Traversing block selection, bit 5**	p2630 = r2091.5	-	-	-
POS_STW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW1.7	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW1.8	**1 = Absolute positioning is selected.** 0 = Relative positioning is selected.	p2648 = r2091.8	-	-	-
POS_STW1.9	**1 = Absolute positioning/MDI direction selection, positive.** **2 = Absolute positioning/MDI direction selection, negative.** **3 = Absolute positioning through the shortest distance.** **0 = Absolute positioning through the shortest distance.**	p2651 = r2091.9	-	-	-
POS_STW1.10		p2652 = r2091.10	-	-	-
POS_STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW1.12	**1 = Continuous transfer** 0 = Activate MDI block change with ↑ of a traversing task (STW1.6)	p2649 = r2091.12	-	-	-
POS_STW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW1.14	**1 = signal setting-up selected** 0 = signal positioning selected.	p2653 = r2091.14	-	-	-
POS_STW1.15	**1 = MDI selection**	p2647 = r2091.15	-	-	-

<1> Used in telegram 111.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2463_55_eng.vsd	Function diagram	- 2463 -
PROFIdrive – POS_STW1-Pos control word 1 interconnection (r0108.4 = 1)					15.01.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-79 2463 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento 1 POS_STW1 (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for POS_STW2 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_STW2.0	**1 = Tracking mode active**	p2655[0] = r2092.0	-	[3635]	-
POS_STW2.1	**1 = Set reference point**	p2596 = r2092.1	-	[3612]	-
POS_STW2.2	**1 = Reference cam active**	p2612 = r2092.2	-	[3612]	-
POS_STW2.3	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.4	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.5	**1 = Jogging, incremental active** 0 = Jogging, velocity active	p2591 = r2092.5	-	[3610]	-
POS_STW2.6	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.7	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.8	**1 = Referencing type selection for flying referencing** 0 = Referencing type selection for search for reference	p2597 = r2092.8	-	-	-
POS_STW2.9	**1 = Start the search for reference in the negative direction** 0 = Start the search for reference in the positive direction.	p2604 = r2092.9	-	-	-
POS_STW2.10	**1 = Measuring probe 2 is activated** 0 = Measuring probe 1 is activated	p2510[0] = r2092.10	-	-	-
POS_STW2.11	**1 = Falling edge of the measuring probe** 0 = Rising edge of the measuring probe	p2511[0] = r2092.11	-	-	-
POS_STW2.12	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.13	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.14	**1 = Software limit switch activation**	p2582 = r2092.14	-	-	-
POS_STW2.15	**1 = STOP cam active**	p2568 = r2092.15	-	-	-

<1> Used in telegram 111.

Figura 2-80 2464 – Interconexión palabra de mando de posicionamiento 2 POS_STW2 (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for POS_ZSW1 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_ZSW1.0	**Active Traversing Block Bit 0 (2^0)**	p2083[0] = r2670[0]	-	-	-
POS_ZSW1.1	**Active Traversing Block Bit 1 (2^1)**	p2083[1] = r2670[1]	-	-	-
POS_ZSW1.2	**Active Traversing Block Bit 2 (2^2)**	p2083[2] = r2670[2]	-	-	-
POS_ZSW1.3	**Active Traversing Block Bit 3 (2^3)**	p2083[3] = r2670[3]	-	-	-
POS_ZSW1.4	**Active Traversing Block Bit 4 (2^4)**	p2083[4] = r2670[4]	-	-	-
POS_ZSW1.5	**Active Traversing Block Bit 5 (2^5)**	p2083[5] = r2670[5]	-	-	-
POS_ZSW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
POS_ZSW1.7	**Reserved**	-	-	-	-
POS_ZSW1.8	**1 = STOP cam minus active**	p2083[08] = r2684[13]	-	-	-
POS_ZSW1.9	**1 = STOP cam plus active**	p2083[09] = r2684[14]	-	-	-
POS_ZSW1.10	**1 = Jogging active**	p2083[10] = r2094[0]	-	-	-
POS_ZSW1.11	**1 = Reference point approach active**	p2083[11] = r2094[1]	-	-	-
POS_ZSW1.12	**1 = Flying referencing active**	p2083[12] = r2684[1]	-	-	-
POS_ZSW1.13	**1 = Traversing Block active**	p2083[13] = r2094[2]	-	-	-
POS_ZSW1.14	**1 = Set-up active**	p2083[14] = r2094[4]	-	-	-
POS_ZSW1.15	**1 = MDI active** 0 = MDI inactive	p2083[15] = r2670[15]	-	-	-

<1> Used in telegram 111.

Figura 2-81 2466 – Interconexión palabra de estado de posicionamiento 1 POS_ZSW1 (r0108.4 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2466_55_eng.vsd	Function diagram	- 2466 -
PROFIdrive – POS_ZSW1-Pos status word 1 interconnection (r0108.4 = 1)					09.11.09 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive Abtastzeit
siehe [1020.7]

Signal targets for POS_ZSW2 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

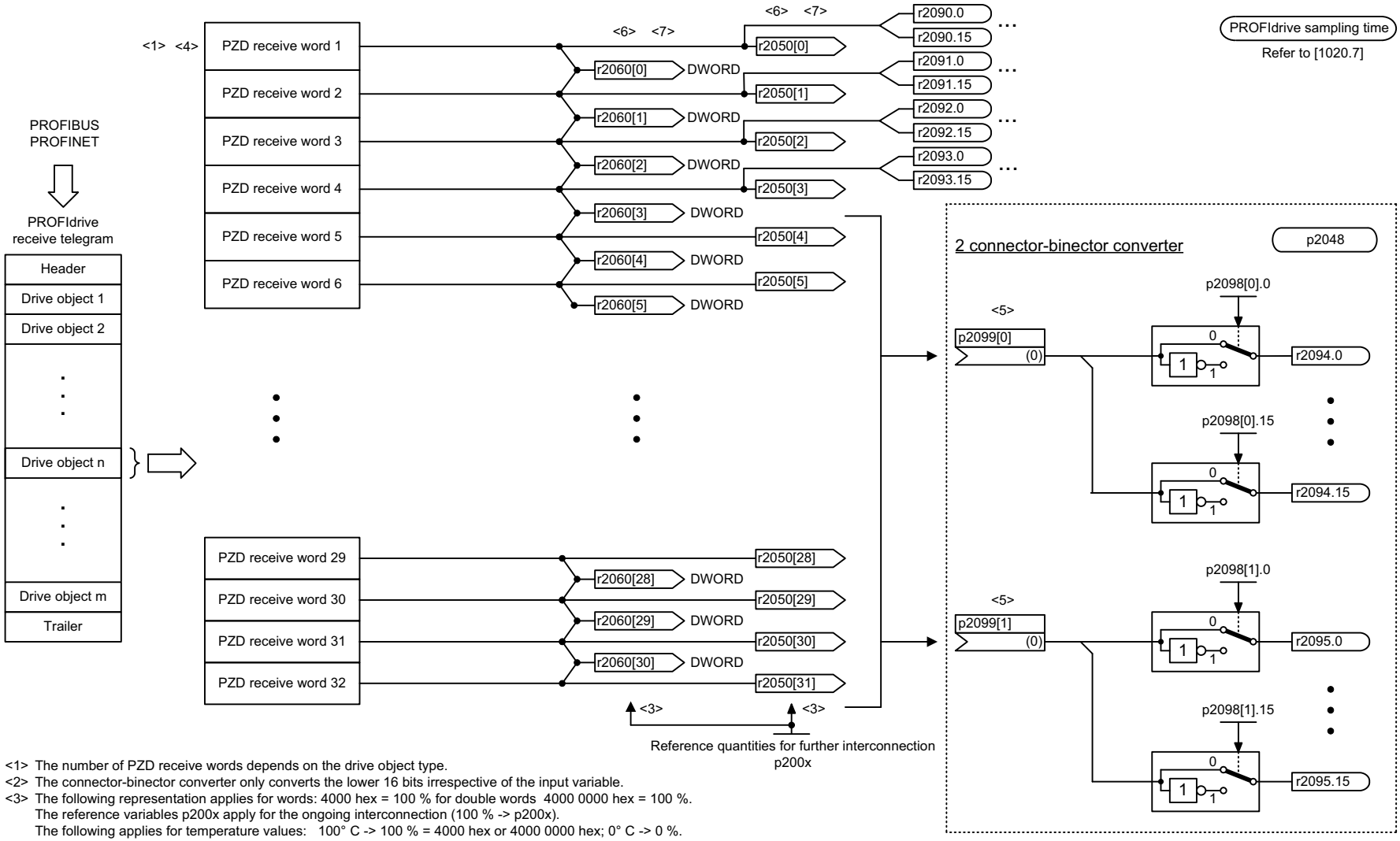
Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_ZSW2.0	**1 = Tracking mode active**	p2084[0] = r2683.0	-	-	-
POS_ZSW2.1	**1 = Velocity limiting active**	p2084[1] = r2683.1	-	-	-
POS_ZSW2.2	**1 = Setpoint available**	p2084[2] = r2683.2	-	-	-
POS_ZSW2.3	**1 = Printing mark outside outer window**	p2084[3] = r2684.3	-	-	-
POS_ZSW2.4	**1 = Axis moves forward**	p2084[4] = r2683.4	-	-	-
POS_ZSW2.5	**1 = Axis moves backwards**	p2084[5] = r2683.5	-	-	-
POS_ZSW2.6	**1 = Software limit switch minus reached**	p2084[6] = r2683.6	-	-	-
POS_ZSW2.7	**1 = Software limit switch plus reached**	p2084[7] = r2683.7	-	-	-
POS_ZSW2.8	**1 = Position actual value <= cam switching position 1**	p2084[8] = r2683.8	-	-	-
POS_ZSW2.9	**1 = Position actual value <= cam switching position 2**	p2084[9] = r2683.9	-	-	-
POS_ZSW2.10	**1 = Direct output 1 via traversing block**	p2084[10] = r2683.10	-	-	-
POS_ZSW2.11	**1 = Direct output 2 via traversing block**	p2084[11] = r2683.11	-	-	-
POS_ZSW2.12	**1 = Fixed stop reached**	p2084[12] = r2683.12	-	-	-
POS_ZSW2.13	**1 = Fixed stop clamping torque reached**	p2084[13] = r2683.13	-	-	-
POS_ZSW2.14	**1 = Travel to fixed stop active**	p2084[14] = r2683.14	-	-	-
POS_ZSW2.15	**1 = Traversing command active**	p2084[15] = r2684.15	-	-	-

<1> Used in telegram 111.

Figura 2-82 2467 – Interconexión palabra de estado de posicionamiento 2 POS_ZSW2 (r0108.4 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2467_55_eng.vsd	Function diagram	- 2467 -
PROFIdrive – POS_ZSW2-Pos status word 2 interconnection (r0108.4 = 1)					09.11.09 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

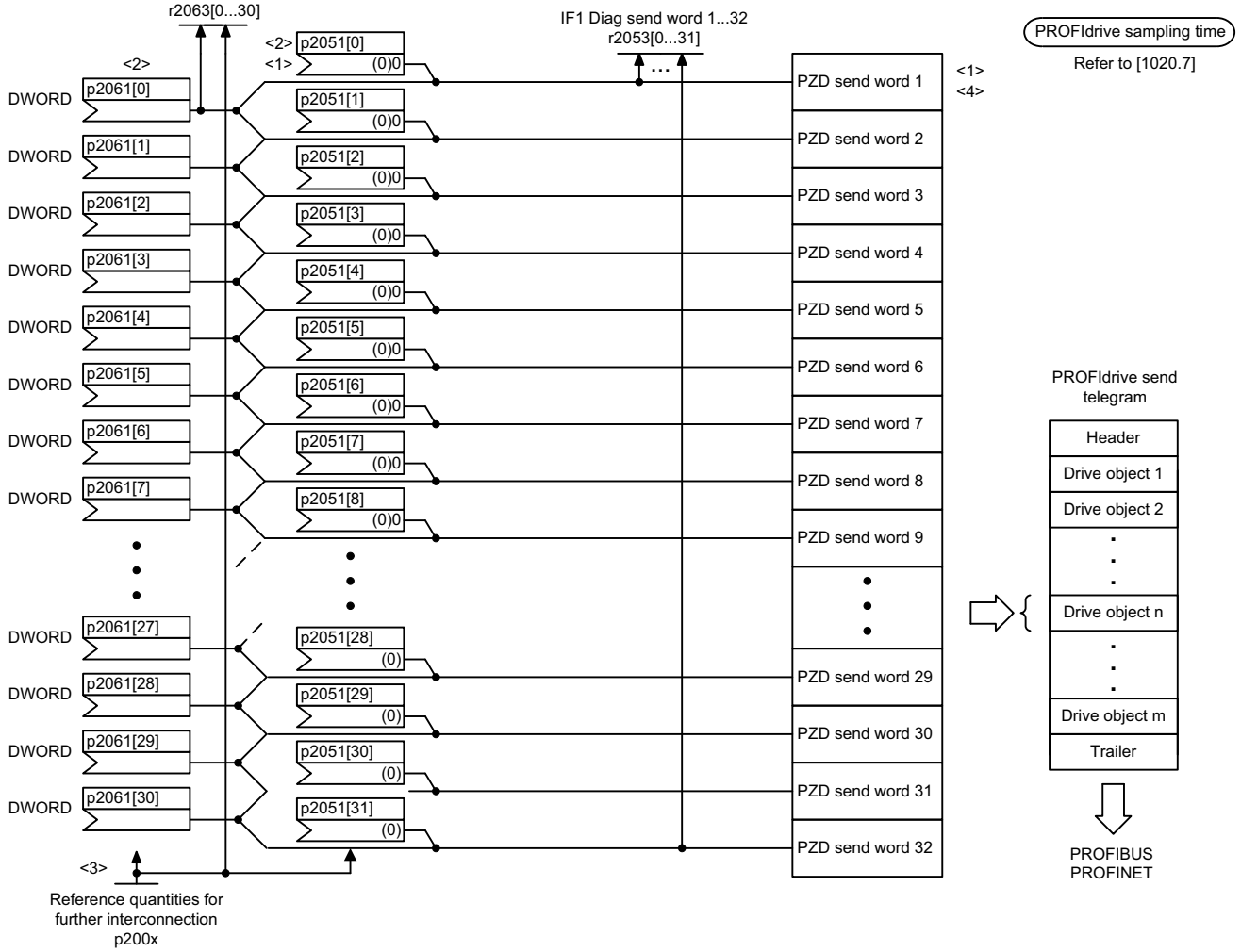


<1> The number of PZD receive words depends on the drive object type.
<2> The connector-binector converter only converts the lower 16 bits irrespective of the input variable.
<3> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 % for double words 4000 0000 hex = 100 %.
The reference variables p200x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p200x).
The following applies for temperature values: 100° C -> 100 % = 4000 hex or 4000 0000 hex; 0° C -> 0 %.
<4> In order to maintain the PROFIdrive profile, receive word 1 must be used as control word (STW1) (due to bit 10 "control requested").
<5> Using the connector-binector converters, the bits can be extracted from two of the PZD receive words 5 to 32 and used as binectors.
<6> Every PZD word can be assigned a word or a double word. Only one of the 2 interconnection parameters r2050 or r2060 can have a value ≠ 0 for a PZD word.
<7> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2468_54_eng.vsd	Function diagram	- 2468 -
PROFIdrive - IF1 receive telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					27.05.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-83 2468 – IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

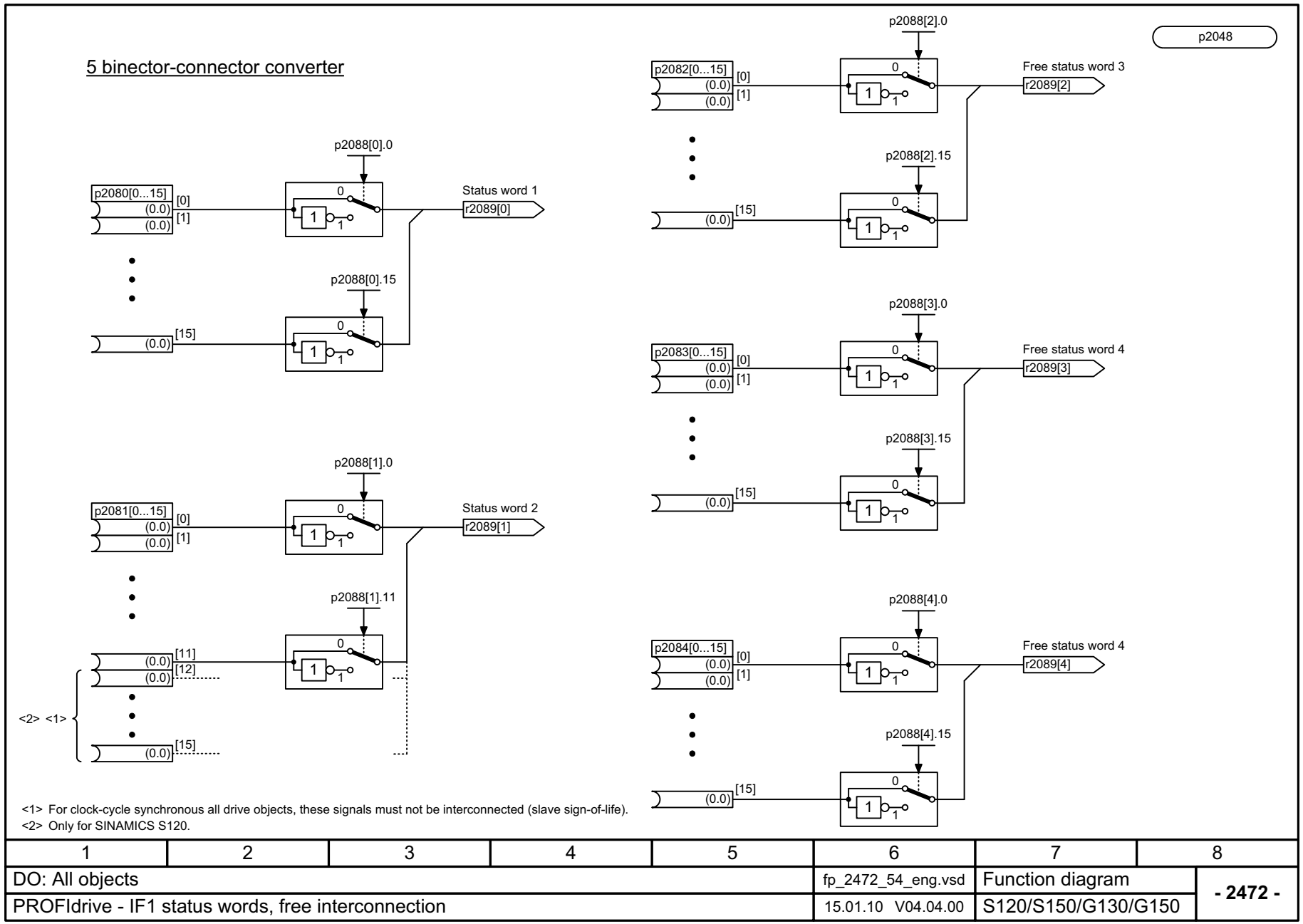


<1> To comply with the PROFIdrive profile, send word 1 must be used as status word 1 (ZSW1), not as DWORD.
<2> A PZD send word can either be supplied via connector input p2051[x] (WORD) or via p2061[x] (DWORD).
The two corresponding connector inputs cannot be interconnected.
<3> Physical word and double word values are inserted in the telegram as referenced variables. p200x apply as reference variables (telegram contents = 4000 hex or 4000 0000 hex in the case of double words, if the input variable has the value p200x).
The following applies for temperature values: 100° C -> 100 % = 4000 hex or 4000 0000 hex; 0° C -> 0%.
<4> The number of PZD send words depends on the drive object type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2470_54_eng.vsd	Function diagram	- 2470 -
PROFIdrive - IF1 send telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					26.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-84 2470 – IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For clock-cycle synchronous all drive objects, these signals must not be interconnected (slave sign-of-life).
<2> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_2472_54_eng.vsd	Function diagram	- 2472 -
PROFIdrive - IF1 status words, free interconnection					15.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-85 2472 – IF1 Palabras de estado Interconexión libre

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-funct. generator, then pulse suppression & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) <4> 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) <4> 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression & switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (suppress pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**1 = Do not reject traversing task** 0 = Reject traversing task (ramp-down with the maximum deceleration)	p2641 = r2090.4	-	[3616.5] [3625]	-
STW1.5	**1 = No intermediate stop** 0 = Intermediate stop	p2640 = r2090.5	-	[3616.5] [3625]	-
STW1.6	↑ **= Activate traversing task**	<3> p2631 = r2090.6 p2650 = r2090.6	-	[3620.1] [3625]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**1 = Jog 1 signal source**	p2589 = r2090.8	-	[3610.1] [3625]	-
STW1.9	**1 = Jog 2 signal source**	p2590 = r2090.9	-	[3610.1] [3625]	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**1 = Start homing** 0 = Stop homing	p2595 = r2090.11	-	[3612.1] [3625]	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.13	↑ **= External block change**	p2633 = r2090.13	-	[3615]	-
STW1.14	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 7, 9, 110, 111.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> The interconnection p2649 = 0 is made additionally only in Telegram 7,9 and 110.
<4> OC → Operating condition

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2475_55_eng.vsd	Function diagram	- 2475 -
PROFIdrive - STW1 control word 1 interconnection (r0108.4 = 1)					19.01.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-86 2475 – Interconexión palabra de mando 1 STW1 (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for SATZANW (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
SATZANW.0	**1 = Traversing block selection, bit 0**	p2625 = r2091.0	-	[3640]	-
SATZANW.1	**1 = Traversing block selection, bit 1**	p2626 = r2091.1	-	[3640]	-
SATZANW.2	**1 = Traversing block selection, bit 2**	p2627 = r2091.2	-	[3640]	-
SATZANW.3	**1 = Traversing block selection, bit 3**	p2628 = r2091.3	-	[3640]	-
SATZANW.4	**1 = Traversing block selection, bit 4**	p2629 = r2091.4	-	[3640]	-
SATZANW.5	**1 = Traversing block selection, bit 5**	p2630 = r2091.5	-	[3640]	-
SATZANW.6	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.7	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.8	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.9	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.10	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.11	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.12	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.13	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.14	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.15	**1 = Activate MDI** 0 = De-activate MDI	p2647 = r2091.15	-	[3625] [3640]	-

<1> Used in telegrams 7, 9, 110.

Figura 2-87 2476 – Interconexión selección de bloque pos SATZANW (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW1 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation** (DC link loaded, pulses blocked)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled** (drive follows n_set)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active (OFF2 inactive)**	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	**1 = No fast stop active (OFF3 inactive)**	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	**1 = Switching on inhibited active**	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**1 = Following error within tolerance**	p2080[8] = r2684.8	[3646.7]	[4025]	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <2>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**1 = Target position reached**	p2080[10] = r2684.10	[3646.7]	[4020] [3625]	-
ZSW1.11	**1 = Home position set**	p2080[11] = r2684.11	[3646.7]	[3612] [3614]	-
ZSW1.12	**= Acknowledgement traversing block activated**	p2080[12] = r2684.12	[3646.7]	[3616] [3620]	-
ZSW1.13	**1 = |v_act| < velocity threshold value 3**	p2080[13] = r2199.0	[2537.7]	[8010] [3625]	-
ZSW1.14	**1 = Axis accelerated** <3>	p2080[14] = r2684.4	[3646.7]	[3635]	-
ZSW1.15	**1 = Axis decelerated** <3>	p2080[15] = r2684.5	[3646.7]	[3635]	-

<1> Used in telegrams 7, 9, 110, 111.
<2> The drive object is ready to accept data.
<3> Only for telegram 111.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2479_55_eng.vsd	Function diagram	- 2479 -
PROFIdrive - ZSW1-Status word 1 interconnection (r0108.4 = 1)					19.01.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-88 2479 – Interconexión palabra de estado 1 ZSW1 (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

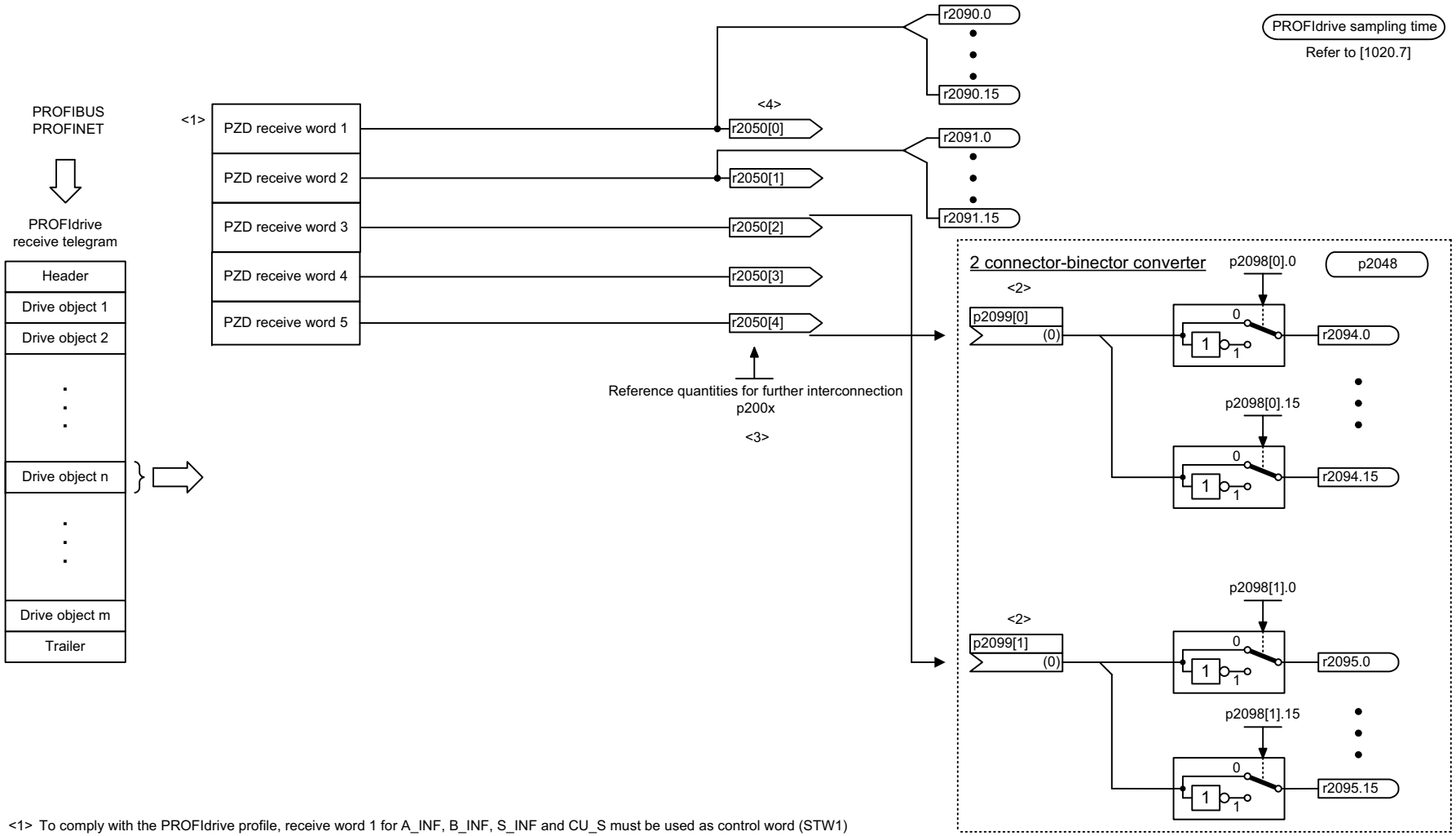
Signal targets for MDI_MOD (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning				Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
MDI_MOD.0	1 = Absolute positioning is selected. **0 = Relative positioning is selected.**				p2648 = r2094.0	-	-	-
MDI_MOD.1	**0 = Absolute positioning through the shortest distance.**	1 = Absolute positioning in the positive direction.	2 = Absolute positioning in the negative direction.	3 = Absolute positioning through the shortest distance.	p2651 = r2094.1	-	-	-
MDI_MOD.2					p2652 = r2094.2	-	-	-
MDI_MOD.3	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.4	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.5	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.6	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.7	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.8	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.9	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.10	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.11	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.12	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.13	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.14	Reserved				-	-	-	-
MDI_MOD.15	Reserved				-	-	-	-

<1> Used in telegram 9.

Figura 2-89 2480 – Interconexión MDI Mode MDI_MOD (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

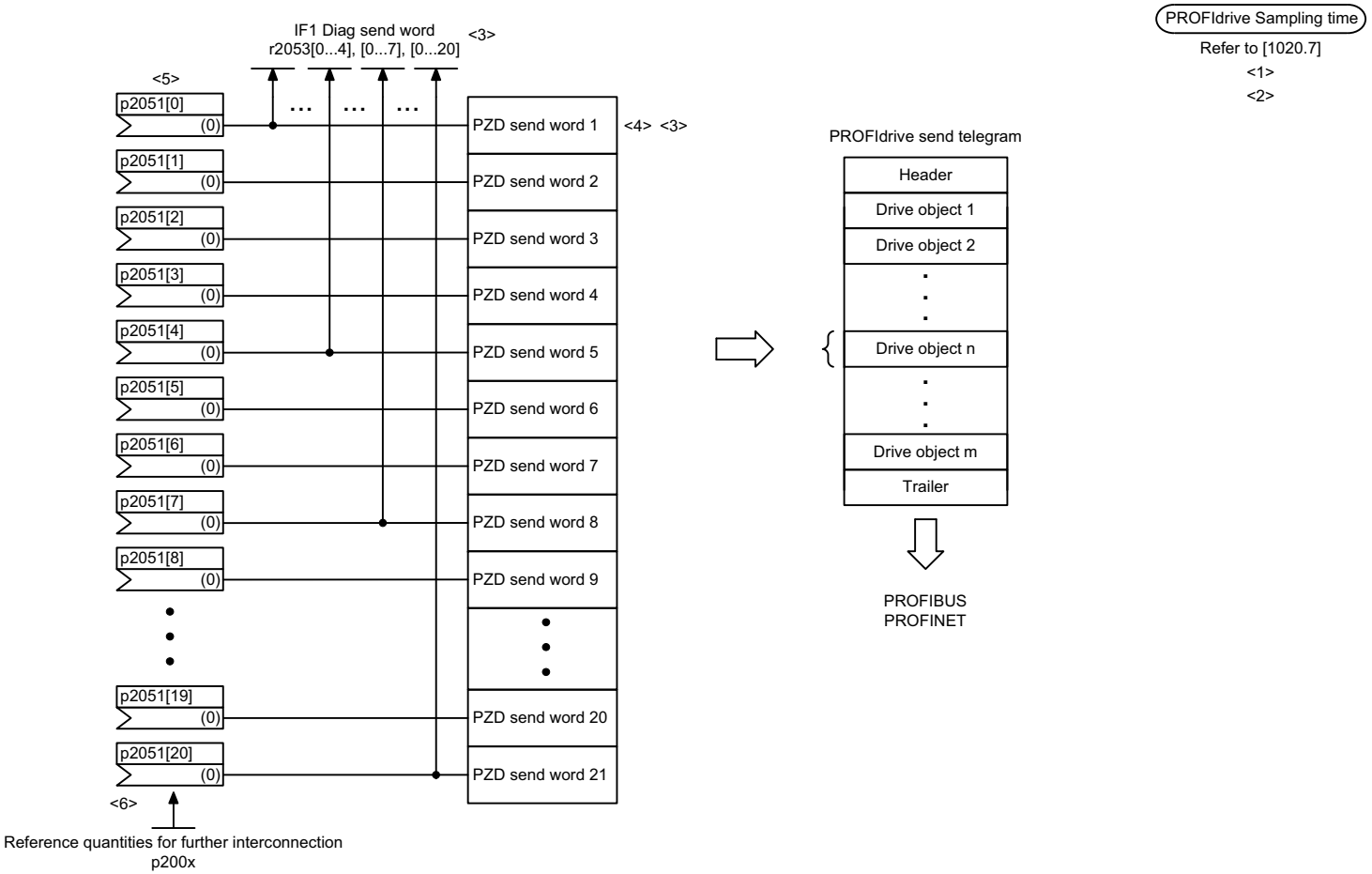


<1> To comply with the PROFIdrive profile, receive word 1 for A_INF, B_INF, S_INF and CU_S must be used as control word (STW1) (due to bit 10 "control requested").
<2> Using the two connector-binector converters, two of the PZD receive words 3 to 5 can be converted into binectors for continued interconnection.
<3> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 %.
The reference variables p200x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p200x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0 %.
<4> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF, CU_G, CU_S, TB30, TM15DI_DO, TM31, TM120					fp_2481_54_eng.vsd	Function diagram	- 2481 -
PROFIdrive - IF1 receive telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					27.05.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-90 2481 – IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

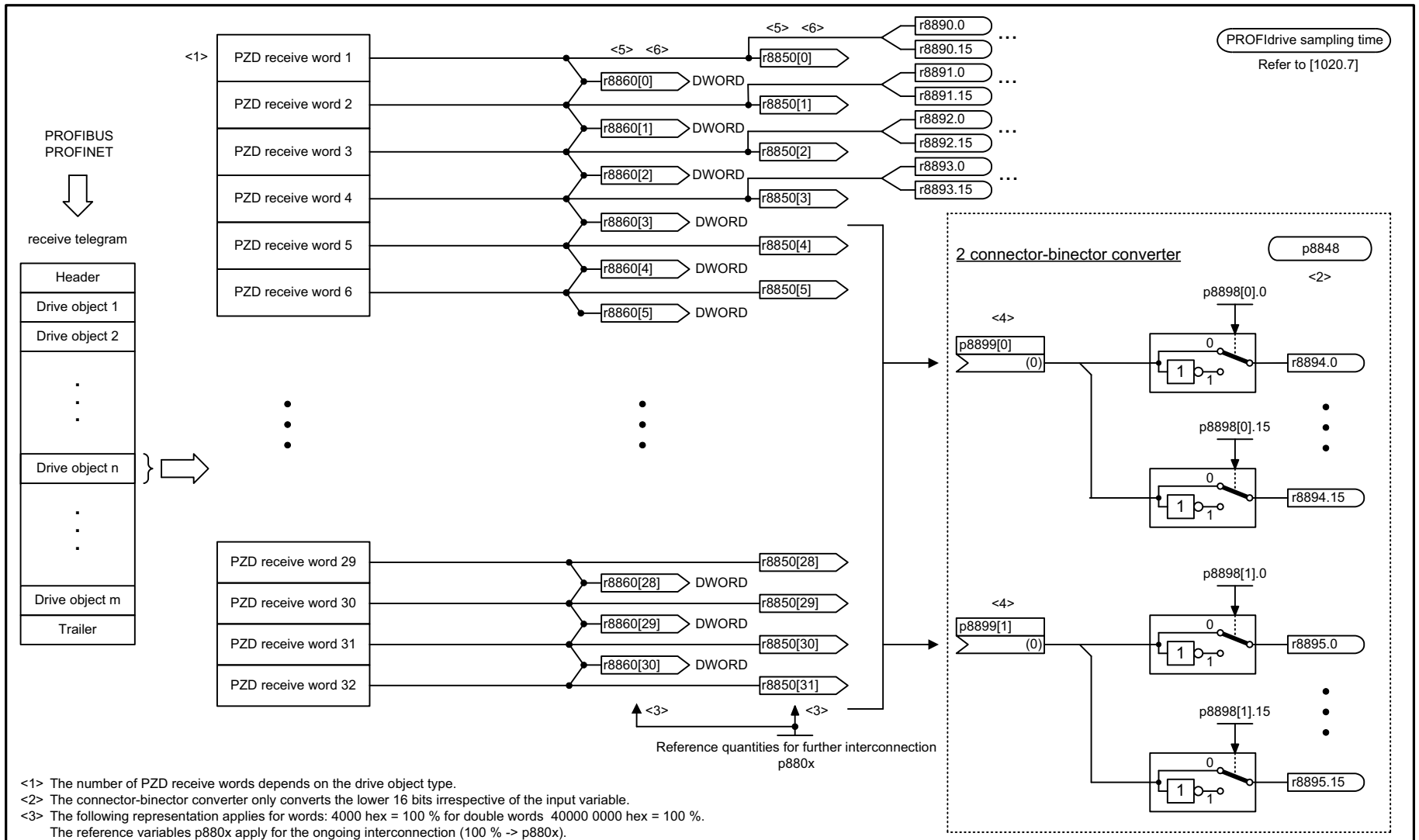


<1> A_INF and S_INF not for G130/G150.
<2> TM15DI_DO, TM120 not for G130/G150.
<3> The number of PZD receive words depends on the drive object type.
<4> In order to maintain the PROFIdrive profile, send word 1 must be used as status word 1 (ZSW1) for A_INF, B_INF, S_INF and CU_S.
<5> Using the binector/connector converters at [2472], bits of 4 send words can be interconnected with any binectors.
<6> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 %.
The reference variables p200x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p200x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0 %.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF, TB30, TM15DI_DO, TM31, TM120					fp_2483_54_eng.vsd	Function diagram	- 2483 -
PROFIdrive - IF1 send telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					02.09.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-91 2483 – IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

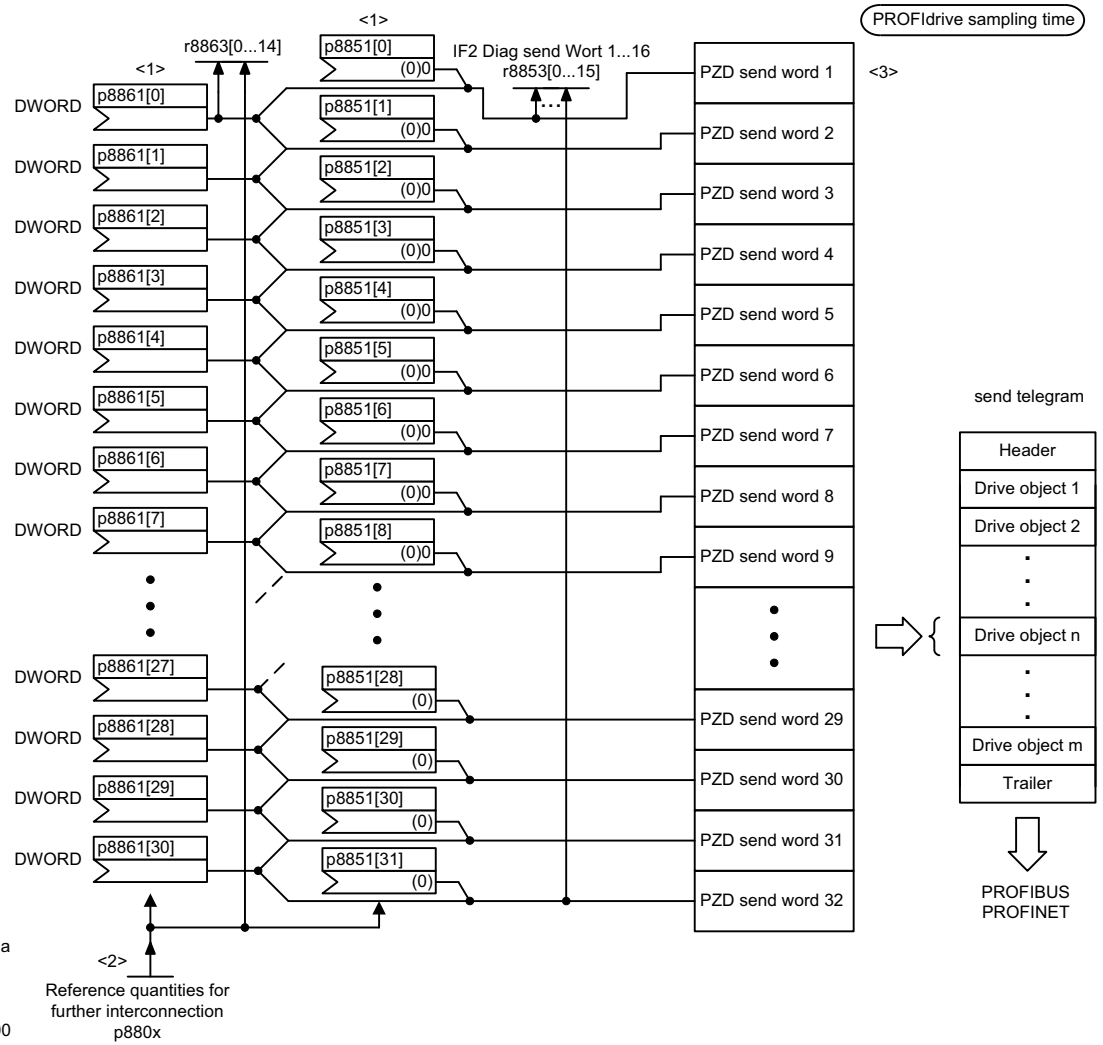


<1> The number of PZD receive words depends on the drive object type.
<2> The connector-binector converter only converts the lower 16 bits irrespective of the input variable.
<3> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 % for double words 40000 0000 hex = 100 %.
The reference variables p880x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p880x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex or 40000 0000 hex; 0 °C -> 0 %.
<4> Using the connector-binector converters, the bits can be extracted from two of the PZD receive words 5 to 16 and used as binectors.
<5> Every PZD word can be assigned a word or a double word. Only one of the 2 interconnection parameters r8850 or r8860 can have a value ≠ 0 for a PZD word.
<6> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2485_54_eng.vsd	Function diagram	- 2485 -
PROFIdrive - IF2 receive telegram, free interconnection					03.09.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-92 2485 – IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> A PZD send word can either be supplied via connector input p8851[x] (WORD) or via p8861[x] (DWORD).
The two corresponding connector inputs cannot be interconnected.

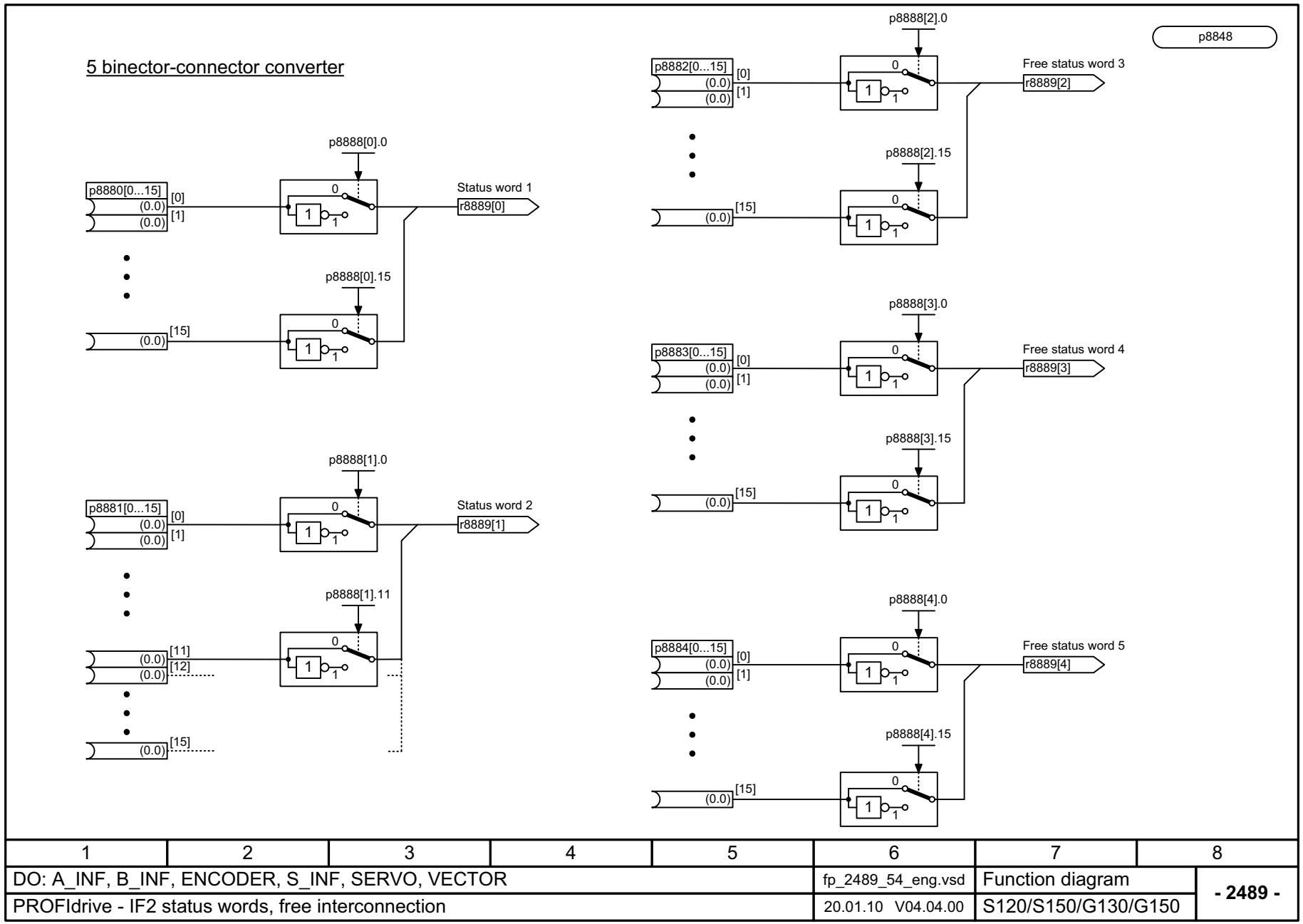
<2> Physical word and double word values are inserted in the telegram as referenced variables. p880x apply as reference variables (telegram contents = 4000 hex or 4000 0000 hex in the case of double words, if the input variable has the value p880x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0% = 4000 0000 hex.

<3> The number of PZD send words depends on the drive object type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2487_54_eng.vsd	Function diagram	- 2487 -
PROFIdrive - IF2 send telegram, free interconnection					03.09.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-93 2487 – IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999)

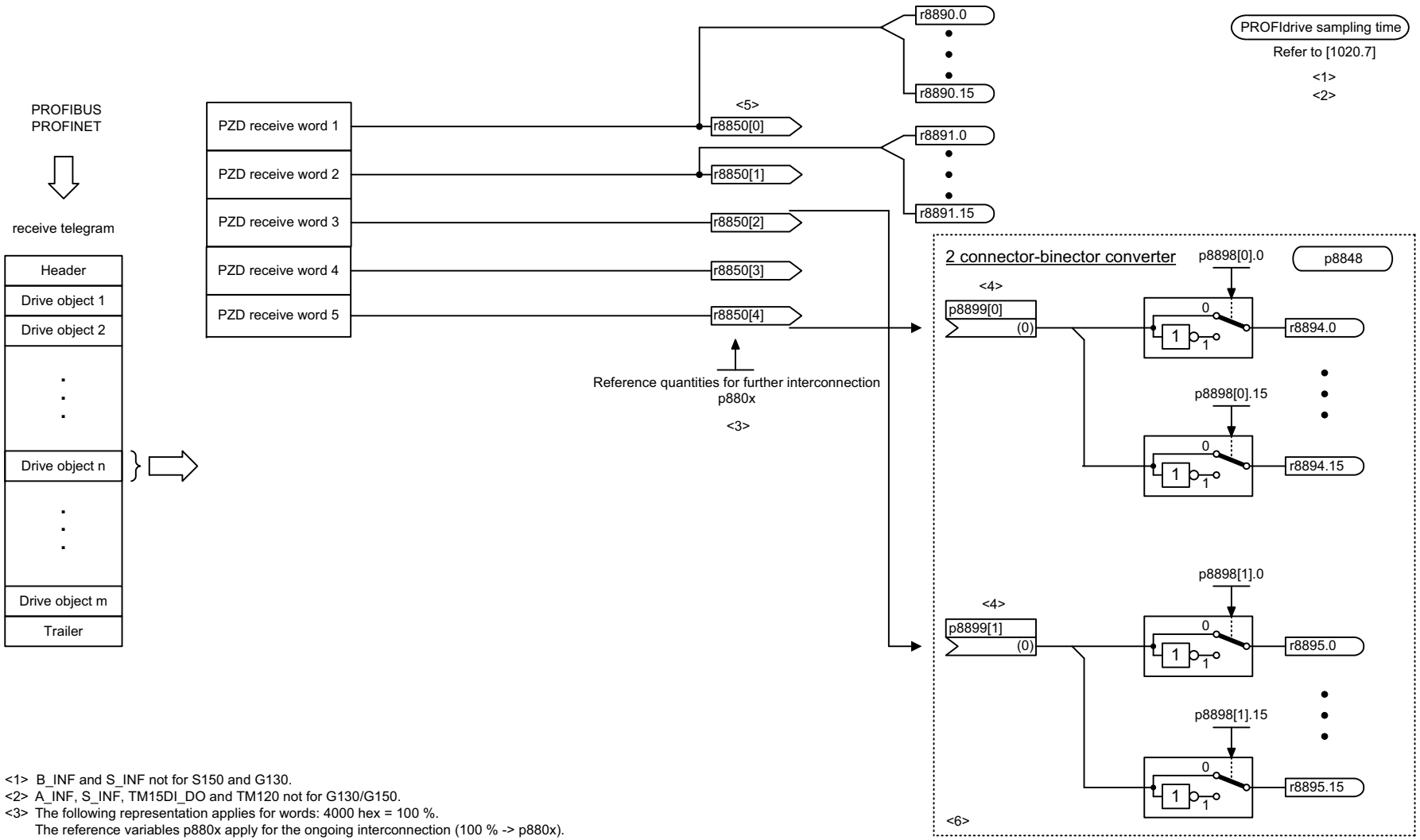
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2489_54_eng.vsd	Function diagram	- 2489 -
PROFIdrive - IF2 status words, free interconnection					20.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-94 2489 – IF2 Palabras de estado Interconexión libre

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

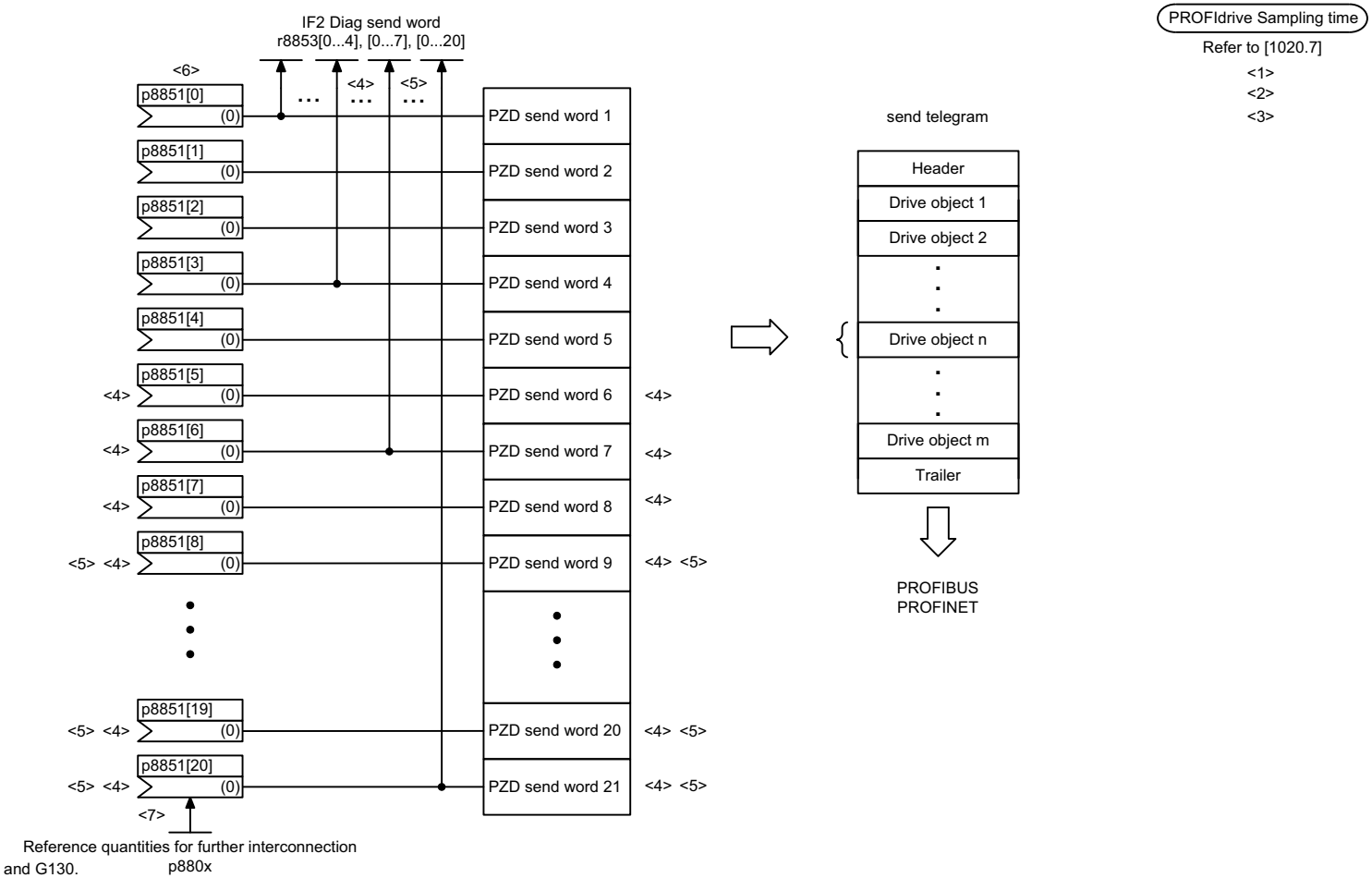


<1> B_INF and S_INF not for S150 and G130.
<2> A_INF, S_INF, TM15DI_DO and TM120 not for G130/G150.
<3> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 %.
The reference variables p880x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p880x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0 %.
<4> Using the two connector-binector converters, two of the PZD receive words 3 to 5 can be converted into binectors for continued interconnection.
<5> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.
<6> Not for TB30, TM15DI_DO, TM31 and TM120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF, TB30, TM15DI_DO, TM31, TM120					fp_2491_54_eng.vsd	Function diagram	- 2491 -
PROFIdrive - IF2 receive telegram, free interconnection					12.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-95 2491 – IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> B_INF and S_INF not for S150 and G130.
<2> A_INF and S_INF not for G130/G150.
<3> TM15DI_DO and TM120 not for G130/G150.
<4> Not for TB30, TM15DI_DO, TM31 and TM120.
<5> Only for CU_S and CU_G
<6> Using the binector/connector converters at [2472], bits of 4 send words can be interconnected with any binectors.
<7> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 %.
The reference variables p880x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p880x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0 %.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF,TB30, TM15DI_DO, TM31, TM120					fp_2493_54_eng.vsd	Function diagram	- 2493 -
PROFIdrive - IF2 send telegram, free interconnection					12.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-96 2493 – IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for CU_STW1

<1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
CU_STW1.0	**Central measuring probe, synchronizing signal source**	p0681[0] = r2090.0	-	-	-
CU_STW1.1	**RTC real time synchronization PING**	p3104 = r2090.1	-	-	-
CU_STW1.2	**ESR-Trigger** <2>	p0890.0 = r2090.2	-	-	-
CU_STW1.3	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.5	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.7	**1. Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	-	-	-
CU_STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.10	**Control via PLC**	p3116 = r2090.10	-	-	-
CU_STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.12	**Master sign-of-life bit 0**	p2045 =r2050[0]	-	-	-
CU_STW1.13	**Master sign-of-life bit 1**				
CU_STW1.14	**Master sign-of-life bit 2**				
CU_STW1.15	**Master sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 390 to 394.
<2> Only available when the function module "extended setpoint channel" is active (r0108.9 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_S					fp_2495_54_eng.vsd	Function diagram	- 2495 -
PROFIdrive - CU_STW1 control word 1 Control Unit interconnection					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-97 2495 – Interconexión palabra de mando 1 CU_STW1 Control Unit

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for CU_ZSW1 <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted <2>
CU_ZSW1.0	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.1	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.2	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2081[3] = r2139.3	-	-	-
CU_ZSW1.4	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.5	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2081[7] = r2139.7	-	-	-
CU_ZSW1.8	**1 = System time synchronized (SYNC)**	p2081[8] = r0899.8	-	-	-
CU_ZSW1.9	**1 = No alarm present**	p2081[9] = r3114.9	-	-	✔
CU_ZSW1.10	**1 = No fault present**	p2081[10] = r3114.10	-	-	✔
CU_ZSW1.11	**1 = No safety message present**	p2081[11] = r3114.11	-	-	✔
CU_ZSW1.12	**Slave sign-of-life bit 0**	Implicitly interconnected	-	-	-
CU_ZSW1.13	**Slave sign-of-life bit 1**				
CU_ZSW1.14	**Slave sign-of-life bit 2**				
CU_ZSW1.15	**Slave sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 390 to 394.

<2> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_S					fp_2496_54_eng.vsd	Function diagram	- 2496 -
PROFIdrive - CU_ZSW1 status word 1 Control Unit interconnection					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-98 2496 – Interconexión palabra de estado 1 CU_ZSW1 Control Unit

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for A_DIGITAL <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters <3>	[Function diagram] internal status word	[Function diagram] signal target	Inverted
A_DIGITAL.0	**Digital output 8 (DI/DO 8)** <2>	p0738[0] = r2091.0	-	-	-
A_DIGITAL.1	**Digital output 9 (DI/DO 9)** <2>	p0739[0] = r2091.1	-	-	-
A_DIGITAL.2	**Digital output 10 (DI/DO 10)** <2>	p0740[0] = r2091.2	-	-	-
A_DIGITAL.3	**Digital output 11 (DI/DO 11)** <2>	p0741[0] = r2091.3	-	-	-
A_DIGITAL.4	**Digital output 12 (DI/DO 12)** <2>	p0742[0] = r2091.4	-	-	-
A_DIGITAL.5	**Digital output 13 (DI/DO 13)** <2>	p0743[0] = r2091.5	-	-	-
A_DIGITAL.6	**Digital output 14 (DI/DO 14)** <2>	p0744[0] = r2091.6	-	-	-
A_DIGITAL.7	**Digital output 15 (DI/DO 15)** <2>	p0745[0] = r2091.7	-	-	-
A_DIGITAL.8	**Reserved**	-	-	-	-
A_DIGITAL.9	**Reserved**	-	-	-	-
A_DIGITAL.10	**Reserved**	-	-	-	-
A_DIGITAL.11	**Reserved**	-	-	-	-
A_DIGITAL.12	**Reserved**	-	-	-	-
A_DIGITAL.13	**Reserved**	-	-	-	-
A_DIGITAL.14	**Reserved**	-	-	-	-
A_DIGITAL.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 390 to 394.
<2> Can be set via p0728 as input (DI) or output (DO).
<3> Pre-assignment, can be freely changed.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_S					fp_2497_54_eng.vsd	Function diagram	- 2497 -
PROFIdrive - A_DIGITAL interconnection					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-99 2497 – Interconexión A_DIGITAL

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for E_DIGITAL <1>

Signal	Meaning		Interconnection parameters <3>	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal target	Inverted
E_DIGITAL.0	**Digital input 8 (DI/DO 8)**	<2>	p2081[0] = r0722.8	-	-	-
E_DIGITAL.1	**Digital input 9 (DI/DO 9)**	<2>	p2081[1] = r0722.9	-	-	-
E_DIGITAL.2	**Digital input 10 (DI/DO 10)**	<2>	p2081[2] = r0722.10	-	-	-
E_DIGITAL.3	**Digital input 11 (DI/DO 11)**	<2>	p2081[3] = r0722.11	-	-	-
E_DIGITAL.4	**Digital input 12 (DI/DO 12)**	<2>	p2081[4] = r0722.12	-	-	-
E_DIGITAL.5	**Digital input 13 (DI/DO 13)**	<2>	p2081[5] = r0722.13	-	-	-
E_DIGITAL.6	**Digital input 14 (DI/DO 14)**	<2>	p2081[6] = r0722.14	-	-	-
E_DIGITAL.7	**Digital input 15 (DI/DO 15)**	<2>	p2081[7] = r0722.15	-	-	-
E_DIGITAL.8	**Digital input 0 (DI 0)**		p2081[8] = r0722.0	-	-	-
E_DIGITAL.9	**Digital input 1 (DI 1)**		p2081[9] = r0722.1	-	-	-
E_DIGITAL.10	**Digital input 2 (DI 2)**		p2081[10] = r0722.2	-	-	-
E_DIGITAL.11	**Digital input 3 (DI 3)**		p2081[11] = r0722.3	-	-	-
E_DIGITAL.12	**Digital input 4 (DI 4)**		p2081[12] = r0722.4	-	-	-
E_DIGITAL.13	**Digital input 5 (DI 5)**		p2081[13] = r0722.5	-	-	-
E_DIGITAL.14	**Digital input 6 (DI 6)**		p2081[14] = r0722.6	-	-	-
E_DIGITAL.15	**Digital input 7 (DI 7)**		p2081[15] = r0722.7	-	-	-

<1> Used in telegrams 390 to 394.
<2> Can be set via p0728 as input (DI) or output (DO).
<3> Pre-assignment, can be freely changed.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_S					fp_2498_54_eng.vsd	Function diagram	- 2498 -
PROFIdrive - E_DIGITAL interconnection					08.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-100 2498 – Interconexión E_DIGITAL

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.9 Palabras de mando/estado internas

Esquemas de funciones

2501 – Palabra de mando Secuenciador	2-1628
2503 – Palabra de estado Secuenciador	2-1629
2505 – Palabra de mando Canal de consigna	2-1630
2520 – Palabra de mando Regulador de velocidad	2-1631
2522 – Palabra de estado Regulador de velocidad	2-1632
2526 – Palabra de estado Regulación	2-1633
2530 – Palabra de estado Regulación de intensidad	2-1634
2534 – Palabra de estado Vigilancias 1	2-1635
2536 – Palabra de estado Vigilancias 2	2-1636
2537 – Palabra de estado Vigilancias 3	2-1637
2546 – Palabra de mando Fallos/alarmas	2-1638
2548 – Palabra de estado Fallos/alarmas 1 y 2	2-1639

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

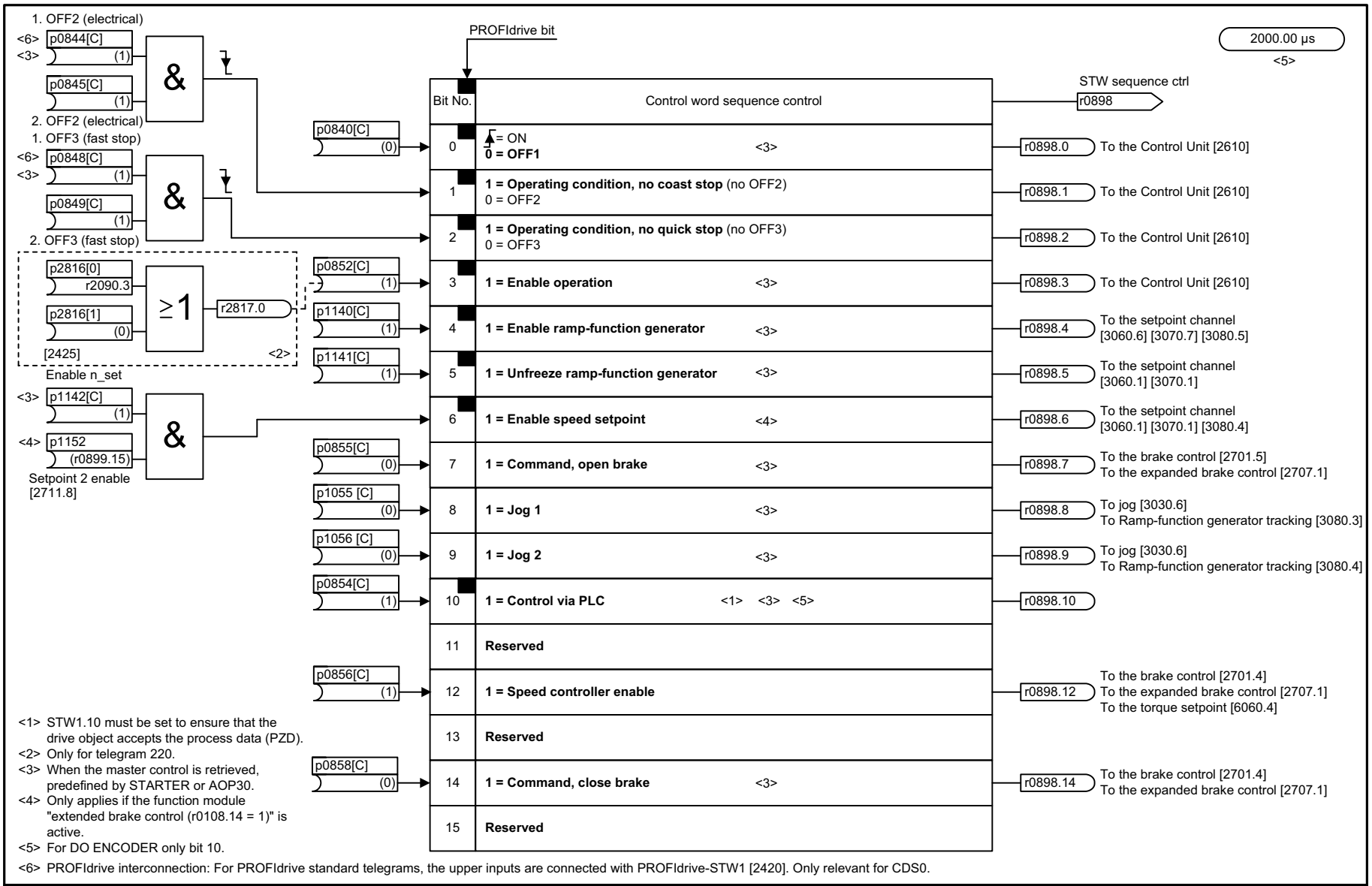
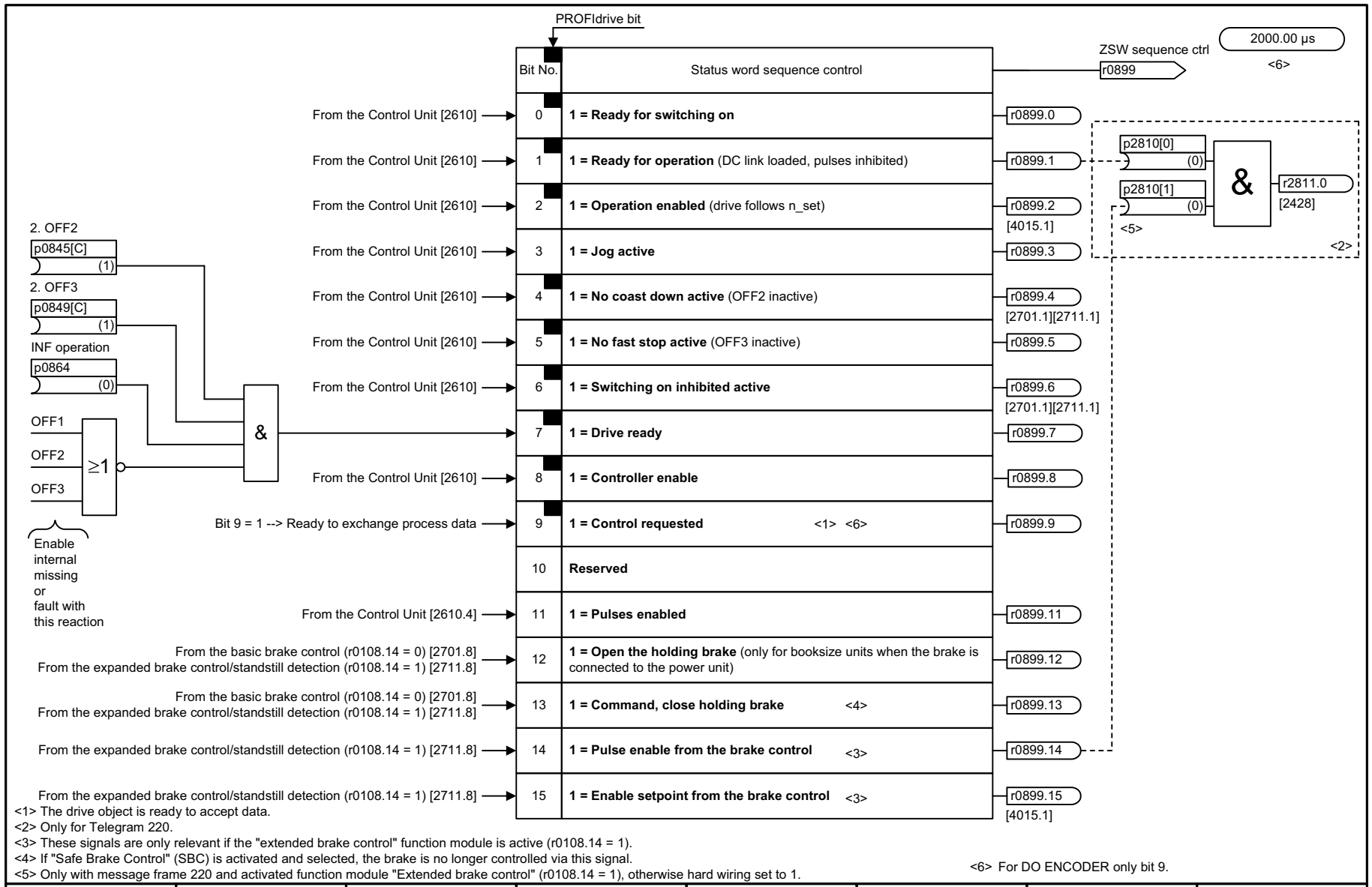


Figura 2-101 2501 – Palabra de mando Secuenciador

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



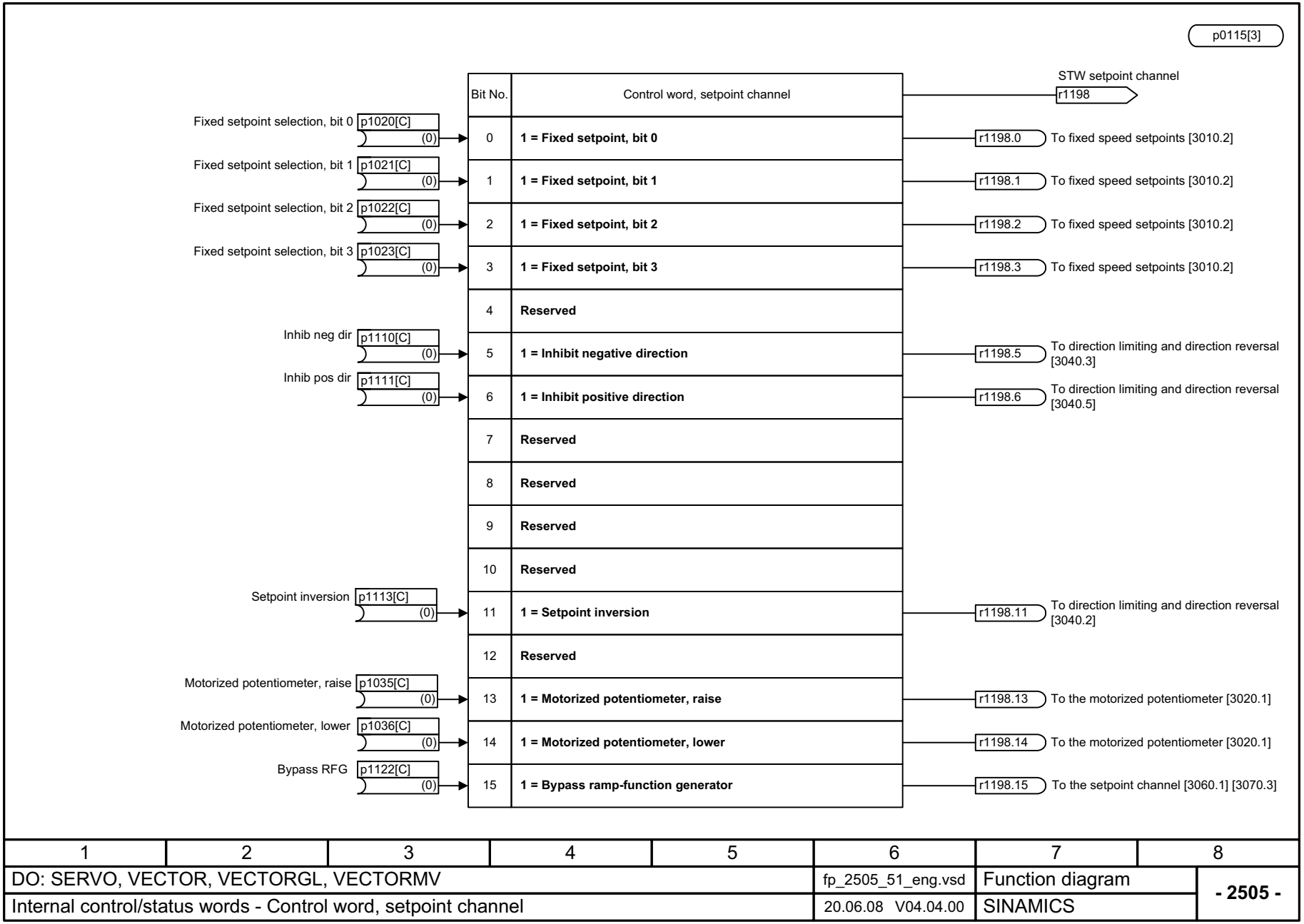
<1> The drive object is ready to accept data.
<2> Only for Telegram 220.
<3> These signals are only relevant if the "extended brake control" function module is active (r0108.14 = 1).
<4> If "Safe Brake Control" (SBC) is activated and selected, the brake is no longer controlled via this signal.
<5> Only with message frame 220 and activated function module "Extended brake control" (r0108.14 = 1), otherwise hard wiring set to 1.

<6> For DO ENCODER only bit 9.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, VECTOR					fp_2503_54_eng.vsd	Function diagram	- 2503 -
Internal control/status words - Status word, sequence control					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-102 2503 – Palabra de estado Secuenciador

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV					fp_2505_51_eng.vsd	Function diagram	- 2505 -
Internal control/status words - Control word, setpoint channel					20.06.08 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-103 2505 – Palabra de mando Canal de consigna

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[1] (Motor Modules)
1000.00 µs

STW n_ctrl r1406 <1> <2>

Bit No.	Control word, speed controller	Servo <1> <2>	Vector	
0	**Reserved**	-	-	
1	**Reserved**	-	-	
2	**Reserved**	-	-	
3	**Reserved**	-	-	
4	**1 = speed controller, hold I component**	-	✔	r1406.4 To the speed controller [6040.4]
5	**1 = speed controller, set I component**	-	✔	r1406.5 To the speed controller [6040.4]
6	**Reserved**	-	-	
7	**Reserved**	-	-	
8	**1 = Travel to fixed stop** <2>	✔	✔	r1406.8 To torque signals, Motor locked/stalled [8012.5] <2>
9	**Reserved**	-	-	
10	**Reserved**	-	-	
11	**1 = Droop enable**	-	✔	r1406.11 To the speed setpoint, droop [6030.1]
12	**1 = Closed-loop torque control active**	✔	✔	r1406.12 To the closed-loop speed control [5060.1 and 6060.1] <2>
13	**Reserved**	-	-	
14	**Reserved**	-	-	
15	**Set speed adaptation controller I component**	-	✔	r1406.15

n_ctrl integ stop p1476[C] (0) → 4
n_ctrl integ set p1477[C] (0) → 5
TfS activation <2> p1545[C] (0) → 8
Enables droop p1492[C] (0) → 11
Changeov n/M_ctrl p1501[C] (0) → 12

<1> Only for Servo.
<2> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2520_54_eng.vsd	Function diagram	- 2520 -
Internal control/status words - Control word, speed controller					27.02.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-104 2520 – Palabra de mando Regulador de velocidad

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

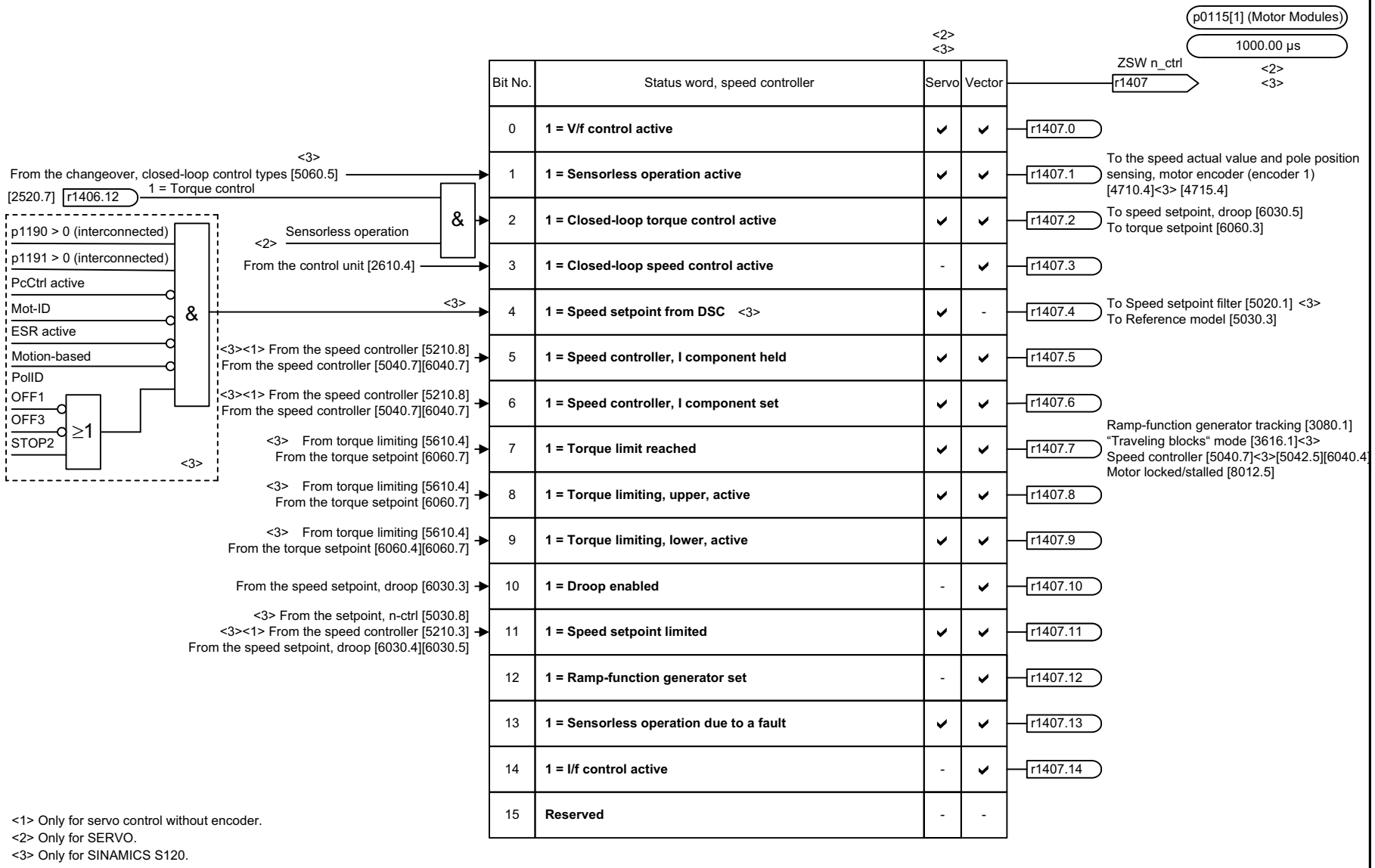


Figura 2-105 2522 – Palabra de estado Regulador de velocidad

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Status word closed-loop control

p0115[1] (Motor Modules)
Refer to [1020.7]

ZSW closed-loop control r0056

	Bit No.	Meaning		
	0	**1 = Initialization completed** <2>	r0056.0	
	1	**1 = De-magnetization completed**	r0056.1	
	2	**1 = Pulses enabled** <2>	r0056.2	
	3	**1 = Soft starting available** <1> <2>	r0056.3	
<3> [6722.6][6725.6]	4	**1 = Magnetization completed**	r0056.4	[2701.1][2707.1]
	5	**Reserved**	r0056.5	
	6	**1 = Acceleration voltage active** <1> <2>	r0056.6	
<3> [6725.4][6730.5] <3> [6731.5][6732.4]	7	**1 = Frequency, negative** <2>	r0056.7	
<3> [6722.3][6725.4]	8	**1 = Field weakening active**	r0056.8	
[6714.8]	9	**1 = Voltage limit active** <2>	r0056.9	
[6310.8]	10	**1 = Slip limiting active** <1> <2>	r0056.10	
<3> [6730.5][6731.5][6732.4]	11	**1 = Frequency limit active** <2>	r0056.11	<3> [8018.1]
	12	**1 = Current limiting controller, voltage output active** <1> <2>	r0056.12	[8012.5]
[6060.7]	13	**1 = Current/torque limiting active** <1> <2>	r0056.13	
[6220.8][6320.8]	14	**1 = Vdc_max controller active**	r0056.14	[6031.6][6710.2]
[6220.8][6320.8]	15	**1 = Vdc_min controller active**	r0056.15	[6710.2]

<1> Only for V/f control.
<2> Not for SERVO.
<3> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2526_54_eng.vsd	Function diagram	- 2526 -
Internal control/status words - Status word, closed-loop control					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-106 2526 – Palabra de estado Regulación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-107 2530 – Palabra de estado Regulación de intensidad

Status word closed-loop current control

p0115[0] (Motor Modules)
Refer to [1020.7]

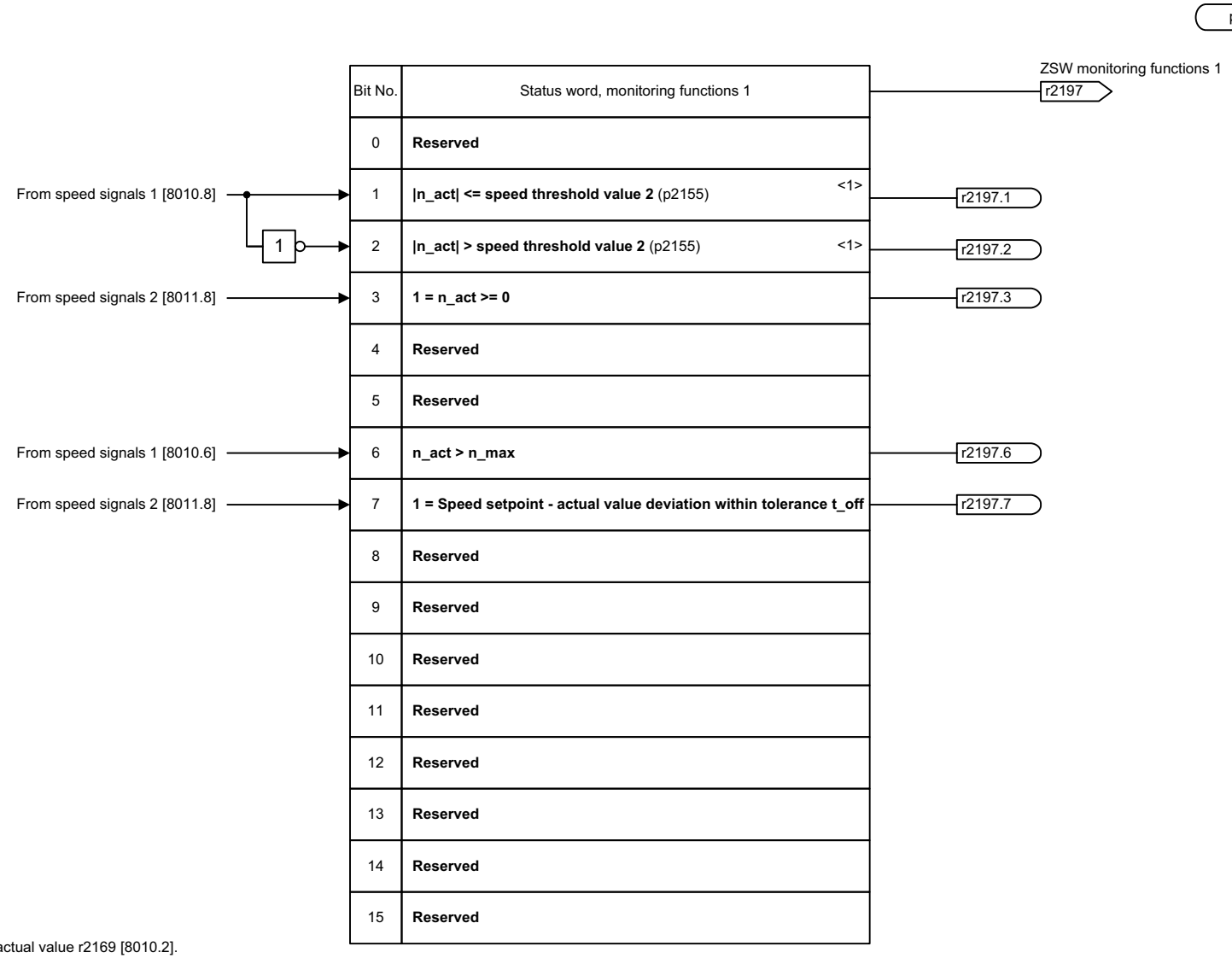
ZSW closed-loop current control: r1408

	Bit No.	Meaning		
	0	**1 = Closed-loop current control active**		
[6714.5]	1	**1 = Lim. I comp. Id-R active**	<2>	r1408.1
	2	**Reserved**		
[6714.7]	3	**1 = Limiting U active**	<2>	r1408.3
	4	**1 = Limiting Ud active**	<1> <3>	r1408.4
	5	**1 = Limiting Uq active**	<1> <3>	r1408.5 [5040.7][5042.5]
	6	**1 = Pos. limit. Iq active**	<1> <3>	r1408.6 [5714.5] <3>
	7	**1 = Neg. limit. Iq active**	<1> <3>	r1408.7 [5714.4] <3>
	8	**1 = Iq setpoint limit. active**	<1> <3>	r1408.8 [5714.4] <3>
	9	**1 = Id setpoint limit. active**	<1> <3>	r1408.9 [5722.7] <3>
[6730.3]	10	**1 = Lim. EMF/Obs-ctrl. active**	<2>	r1408.10
	11	**1 = Error EMF/Obs-N active**	<2>	r1408.11
	12	**1 = Motor stalled active**	<2>	r1408.12
	13	**Reserved**		
	14	**Reserved**		
	15	**Reserved**		

<1> Only for SERVO.
<2> Only for VECTOR.
<3> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2530_54_eng.vsd	Function diagram	- 2530 -
Internal control/status words - Status word, current control					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



Bit No.	Status word, monitoring functions 1
0	**Reserved**
1	**|n_act| <= speed threshold value 2** (p2155) <1>
2	**|n_act| > speed threshold value 2** (p2155) <1>
3	**1 = n_act >= 0**
4	**Reserved**
5	**Reserved**
6	**n_act > n_max**
7	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off**
8	**Reserved**
9	**Reserved**
10	**Reserved**
11	**Reserved**
12	**Reserved**
13	**Reserved**
14	**Reserved**
15	**Reserved**

<1> n_{act} = smoothed speed actual value r2169 [8010.2].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_2534_51_eng.vsd	Function diagram	- 2534 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 1					08.07.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-108 2534 – Palabra de estado Vigilancias 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[3] (4000.00 µs)

ZSW monitoring functions 2 — r2198

	Bit No.	Status word, monitoring functions 2	
	0	**Reserved**	
	1	**Reserved**	
	2	**Reserved**	
	3	**Reserved**	
<1> From speed signals 2 [8011.8]	4	**1 = |n_set| < p2161**	r2198.4
<1> From speed signals 2 [8011.8]	5	**1 = n_set ≥ 0**	r2198.5
From torque messages, motor locked/stalled [8012.8]	6	**1 = Motor blocked**	r2198.6
From torque messages, motor locked/stalled [8012.8]	7	**1 = Motor stalled**	r2198.7
	8	**Reserved**	
	9	**Reserved**	
From torque messages, motor locked/stalled [8012.3]	10	**1 = Torque setpoint < torque threshold value 1 (p2174)**	r2198.10
From load monitoring [8013.8]	11	**1 = Load monitoring signals an alarm**	r2198.11
From load monitoring [8013.8]	12	**1 = Load monitoring signals a fault**	r2198.12
	13	**Reserved**	
	14	**Reserved**	
	15	**Reserved**	

<1> Only relevant if the function module "extended signals/ monitoring functions" (r0108.17 = 1) is active.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2536_54_eng.vsd	Function diagram	- 2536 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 2					04.11.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-109 2536 – Palabra de estado Vigilancias 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

P0115[4]

PROFIdrive bit

ZSW monitoring functions 3 r2199

	Bit No.	Status word, monitoring functions 3	
From speed signals 1 [8010.8]	0	**1 = |n_act| < speed threshold value 3** (p2161) <1>	r2199.0
From speed signals 1 [8010.8]	1	**1 = f or n comparison value reached or exceeded** (p2141)	r2199.1
	2	**Reserved**	
	3	**Reserved**	
From speed signals 2 [8011.8]	4	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_on**	r2199.4
From speed signals 2 [8011.8]	5	**1 = Ramp-up/ramp-down completed** 0 = Ramp-function generator active	r2199.5 [8012.1]
	6	**1 = Current below residual current threshold**	r2199.6
	7	**Reserved**	
	8	**Reserved**	
	9	**Reserved**	
	10	**Reserved**	
From torque signals [8012.5]	11	**1 = Torque utilization < torque threshold value 2 (p2194)**	r2199.11
	12	**Reserved**	
	13	**Reserved**	
	14	**Reserved**	
	15	**Reserved**	

<1>n_act = smoothed speed actual value r2169 [8010.2].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_2537_51_eng.vsd	Function diagram	- 2537 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 3					29.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-110 2537 – Palabra de estado Vigilancias 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

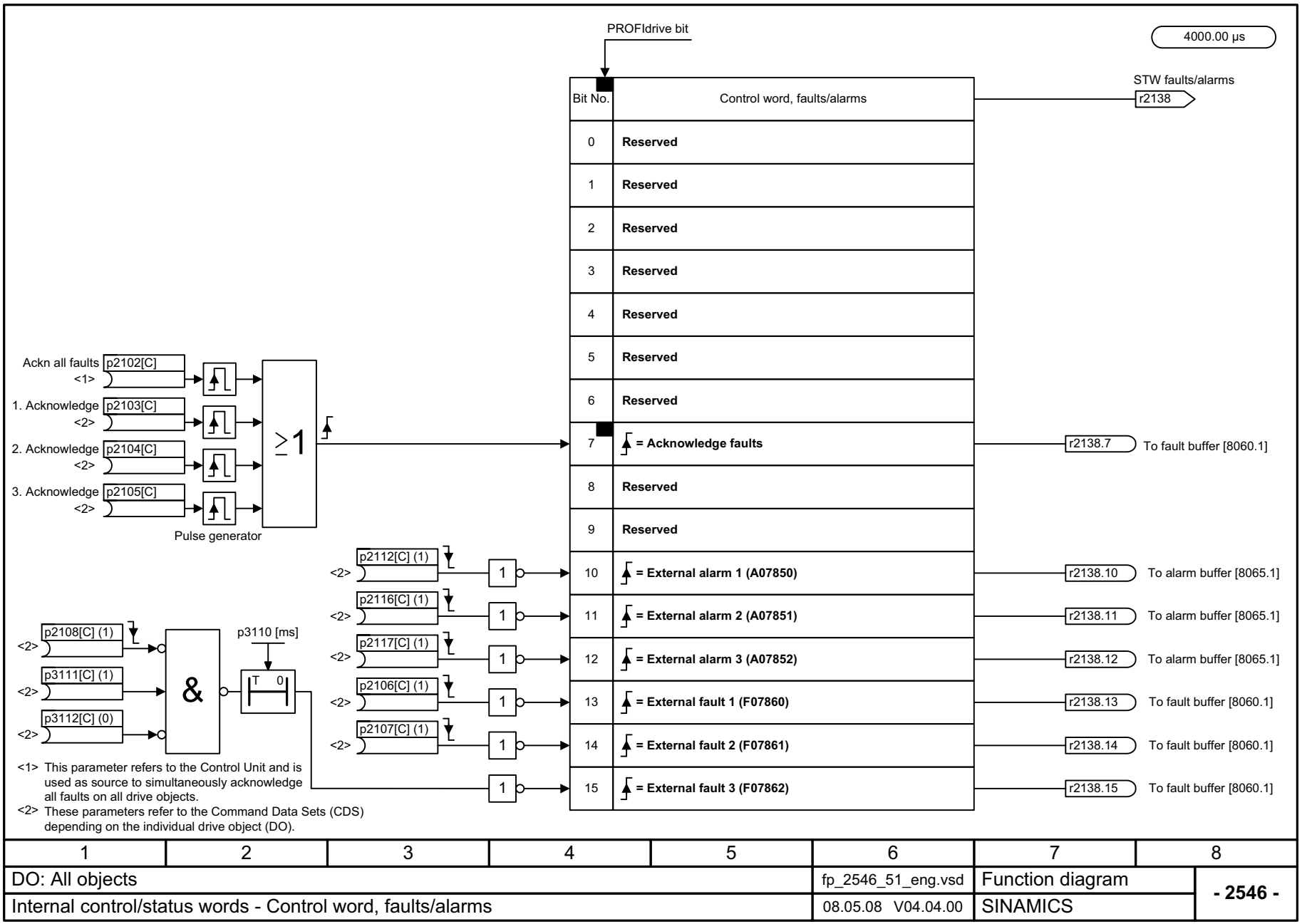


Figura 2-111 2546 – Palabra de mando Fallos/alarmas

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-112 2548 – Palabra de estado Fallos/alarmas 1 y 2

ZSW faults/alarms 1 — r2139 — Source sampling time: Refer to [1020.7]

Bit No.	Status word, faults/alarms 1	
0	1 = Acknowledgement running	r2139.0
1	1 = Acknowledgement required	r2139.1
2	Reserved	
3	1 = Fault present	r2139.3
4	Reserved	
5	1 = Safety message present	r2139.5
6	1 = Internal message 1 present	r2139.6
7	1 = Alarm present	r2139.7
8	1 = Internal message 2 present	r2139.8
9	Reserved	
10	Reserved	
11	1 = Alarm class bit 0	r2139.11
12	1 = Alarm class bit 1	r2139.12
13	Reserved	
14	Reserved	
15	Reserved	

From the fault buffer [8060.6] → Bit 3

From the alarm buffer [8065.4] → Bit 7

ZSW faults/alarms 2 — r2135

Bit No.	Status word, faults/alarms 2	
0	1 = Fault encoder 1	r2135.0
1	1 = Fault encoder 2	r2135.1
2	1 = Fault encoder 3	r2135.2
3 ... 9	Reserved	
10	1 = Fault transformer overtemperature <1>	r2135.10 <1>
11	1 = Alarm transformer overtemperature <1>	r2135.11 <1>
12	1 = Fault motor overtemperature	r2135.12
13	1 = Fault power unit thermal overload	r2135.13
14	1 = Alarm motor overtemperature	r2135.14
15	1 = Alarm power unit thermal overload	r2135.15

<1> From the thermal monitoring, infeed [8770.6] → Bit 10; [8970.6] → Bit 11

From the thermal monitoring, motor [8016.8] → Bit 12

From the thermal monitoring, power module [8014.8] → Bit 13

From the thermal monitoring, motor [8016.8] → Bit 14

From the thermal monitoring, power module [8014.8] → Bit 15

<1> Only for A_INFMV, B_INFMV, VECTORMV, VECTORSL.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_2548_51_eng.vsd	Function diagram	- 2548 -
Internal control/status words - Status word, faults/alarms 1 and 2					06.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

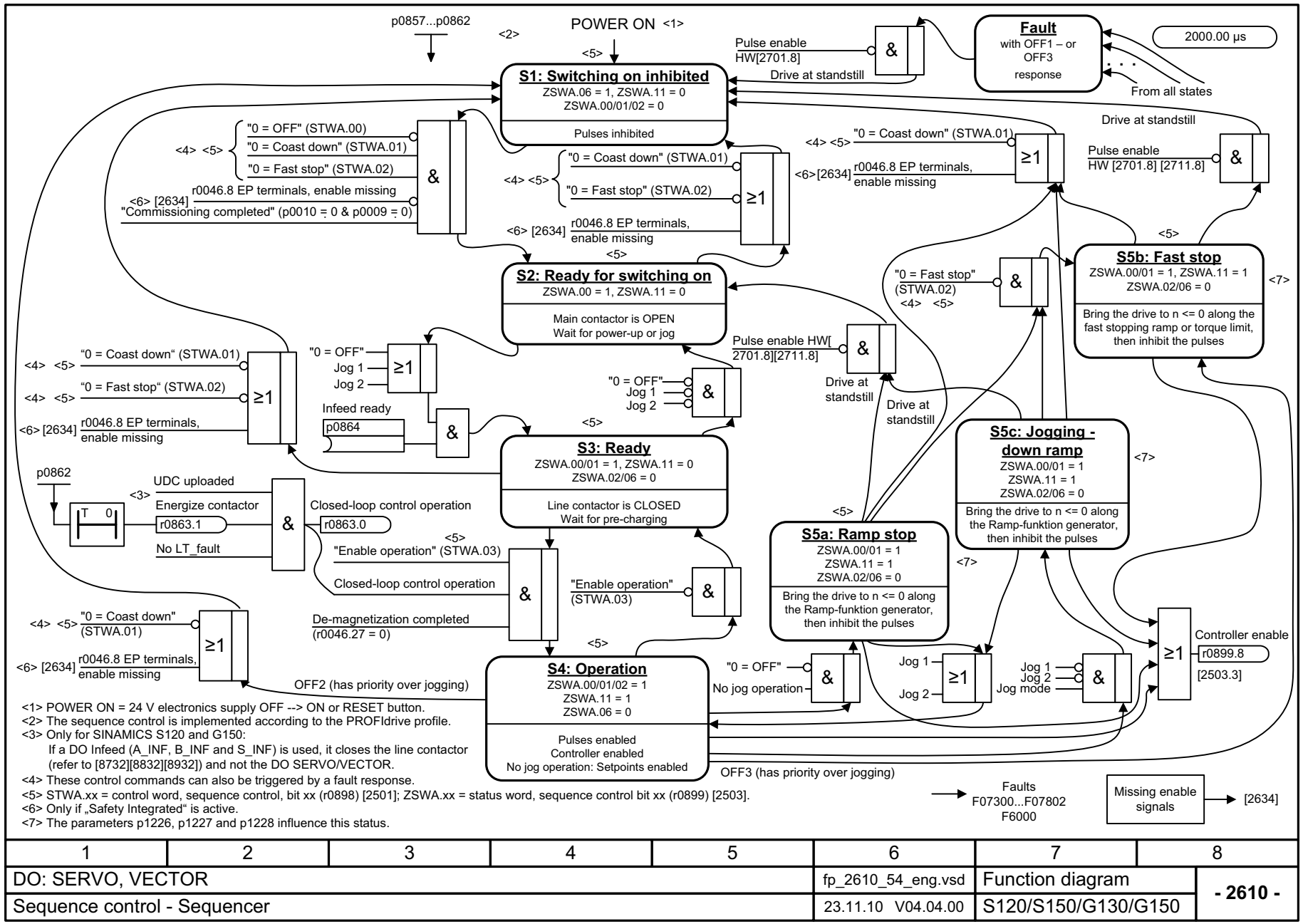
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.10 Secuenciador

Esquemas de funciones

2610 – Unidad de control	2-1641
2634 – Habilitaciones faltantes, control de contactor de red, interconexiones lógicas	2-1642

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2610_54_eng.vsd	Function diagram	- 2610 -
Sequence control - Sequencer					23.11.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-113 2610 – Unidad de control

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-114 2634 – Habilitaciones faltantes, control de contactor de red, interconexiones lógicas

Missing enable signals

Missing enable signals that prevent the drive going into operation
(this situation can be detected at the ZSW sequence control, infeed r0899.2 = 1 [8926] <5>)

Bit Nr.	Bedeutung	
0	**1 = OFF1, enable missing**	r0046.0
1	**1 = OFF2, enable missing**	r0046.1
2	**1 = OFF3, enable missing**	r0046.2
3	**1 = Enable operation missing**	r0046.3
4	**1 = Armature short-circuit/DC brake, enable missing**	r0046.4
5	**1 = STOP2, enable missing**	r0046.5
6	**1 = STOP1, enable missing**	r0046.6
8	**1 = EP terminals, enable missing**	r0046.8
9	**1 = Infeed, enable missing**	r0046.9
10	**1 = Ramp-function generator enable missing**	r0046.10
11	**1 = Ramp-function generator start missing**	r0046.11
12	**1 = Setpoint, enable missing**	r0046.12
16	**1 = OFF1, enable, internal missing**	r0046.16
17	**1 = OFF2, enable, internal missing**	r0046.17
18	**1 = OFF3, enable, internal missing**	r0046.18
19	**1 = Pulse enable, internal missing**	r0046.19
20	**1 = Internal armature short circuit/DC brake, enable missing**	r0046.20
[2701.8] 21	**1 = STOP2, enable internal missing**	r0046.21
22	**1 = STOP1, enable internal missing**	r0046.22
25	**1 = Function bypass active**	r0046.25
26	**1 = Drive inactive or not operational**	r0046.26
27	**1 = De-magnetization not completed** <1>	r0046.27
28	**1 = Open brake missing**	r0046.28
29	**1 = Cooling system ready missing**	r0046.29
30	**1 = Speed controller inhibited**	r0046.30
31	**1 = Jog setpoint active**	r0046.31

Missing enable sig
r0046

[3020.5]

Fault with OFF3 response

≥1 → 0 = Internal fast stop → [3060.2] [3060.4] [3070.2] [3070.4]

≥1 → 1 = Internal RFG missing → [3060.2] [3070.2]

Line contactor control

p0115[3] (2000.00 µs)
Control Unit

Line contactor control from sequence control
[2610.4]<2>
[8732.4]<3>
[8832.4]<4>
[8932.4]<5>

Energize line contactor
r0863.1
[2130]...[2133]
DO

Line contactor feedback signal
p0860
r0863.1
[2120]...[2133]
1
DI

ON/OFF monitoring
p0861
=1
T 0
Time monitoring
F07300 "Line contactor feedback signal missing"

Operating monitoring
&
&

From the line supply
+24 V
To the infeed
<2>

Logic operation

p2810[0] (0)
p2810[1] (0)
&
AND operation
r2811.0

p2816[0] (0)
p2816[1] (0)
≥1
OR operation
r2817.0

<1> Only for VECTOR.
<2> For AC/AC devices, diode infeed
<3> Only for SINAMICS S120/G150.
<4> Only for SINAMICS S120.
<5> Only for SINAMICS S120/S150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2634_54_eng.vsd	Function diagram	- 2634 -
Sequence control - Missing enable signals, line contactor control, logic operation					12.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

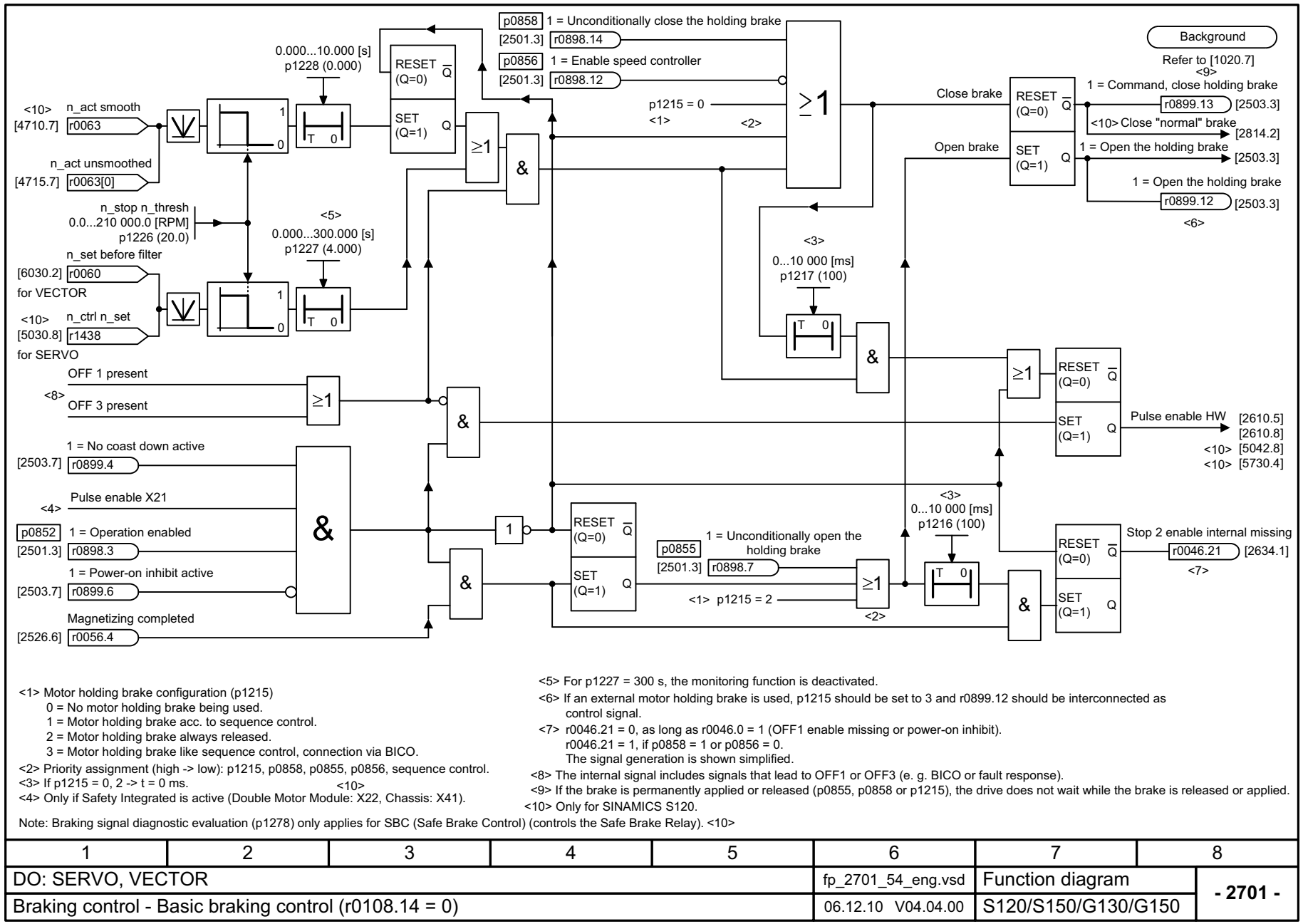
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.11 Secuenciador de freno

Esquemas de funciones

2701 – Secuenciador de freno simple (r0108.14 = 0)	2-1644
2704 – Secuenciador de freno avanzado, detección de parada (r0108.14 = 1)	2-1645
2707 – Secuenciador de freno avanzado, abrir/cerrar freno (r0108.14 = 1)	2-1646
2711 – Secuenciador de freno avanzado, salidas de señal (r0108.14 = 1)	2-1647

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Motor holding brake configuration (p1215)
0 = No motor holding brake being used.
1 = Motor holding brake acc. to sequence control.
2 = Motor holding brake always released.
3 = Motor holding brake like sequence control, connection via BICO.

<2> Priority assignment (high -> low): p1215, p0858, p0855, p0856, sequence control.

<3> If p1215 = 0, 2 -> t = 0 ms.

<4> Only if Safety Integrated is active (Double Motor Module: X22, Chassis: X41). <10>

<5> For p1227 = 300 s, the monitoring function is deactivated.

<6> If an external motor holding brake is used, p1215 should be set to 3 and r0899.12 should be interconnected as control signal.

<7> r0046.21 = 0, as long as r0046.0 = 1 (OFF1 enable missing or power-on inhibit).
r0046.21 = 1, if p0858 = 1 or p0856 = 0.
The signal generation is shown simplified.

<8> The internal signal includes signals that lead to OFF1 or OFF3 (e. g. BICO or fault response).

<9> If the brake is permanently applied or released (p0855, p0858 or p1215), the drive does not wait while the brake is released or applied.

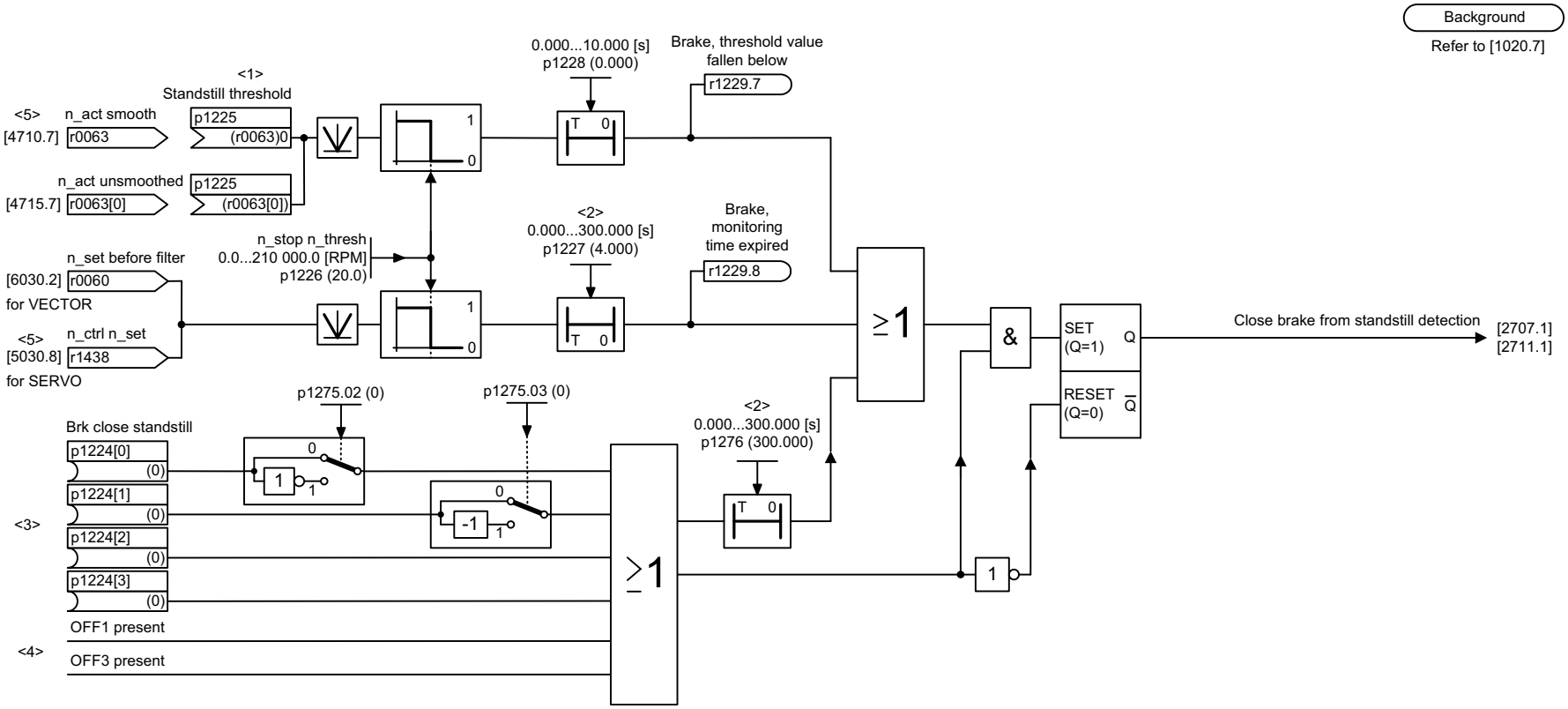
<10> Only for SINAMICS S120.

Note: Braking signal diagnostic evaluation (p1278) only applies for SBC (Safe Brake Control) (controls the Safe Brake Relay). <10>

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2701_54_eng.vsd	Function diagram	- 2701 -
Braking control - Basic braking control (r0108.14 = 0)					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-115 2701 – Secuenciador de freno simple (r0108.14 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Shutdown threshold of the standstill detection. In this case (e.g. when using a brake), another criterion than the speed actual value can be selected to clear the pulses. Otherwise, we recommend to keep the factory setting.

<2> For p1276 = 300.000 s, the timer is de-activated, i.e. the timer output is always 0. Note: When operating a motor with a brake which must not be applied while the motor is rotating, the monitoring time of both timers must be set to 300 s.

<3> For operation without brake, p1224[0...3] must be 0 (factory setting) in order to avoid undesirable interaction with the sequence control.

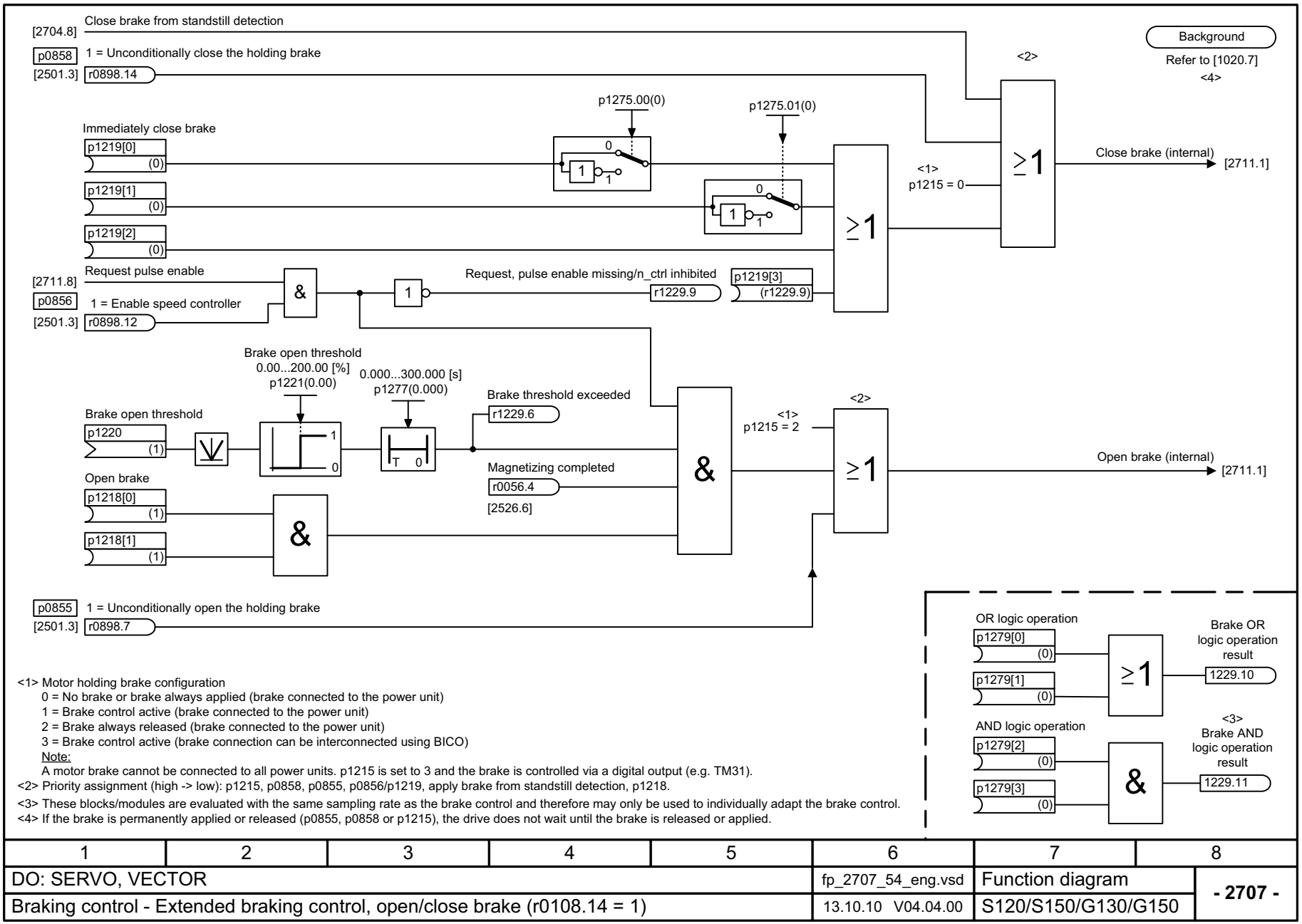
<4> The internal signal comprises signals that lead to OFF1 or OFF3, e.g. BICO or fault response.

<5> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2704_54_eng.vsd	Function diagram	- 2704 -
Braking control - Extended braking control, zero-speed detection (r0108.14 = 1)					12.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-116 2704 – Secuenciador de freno avanzado, detección de parada (r0108.14 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

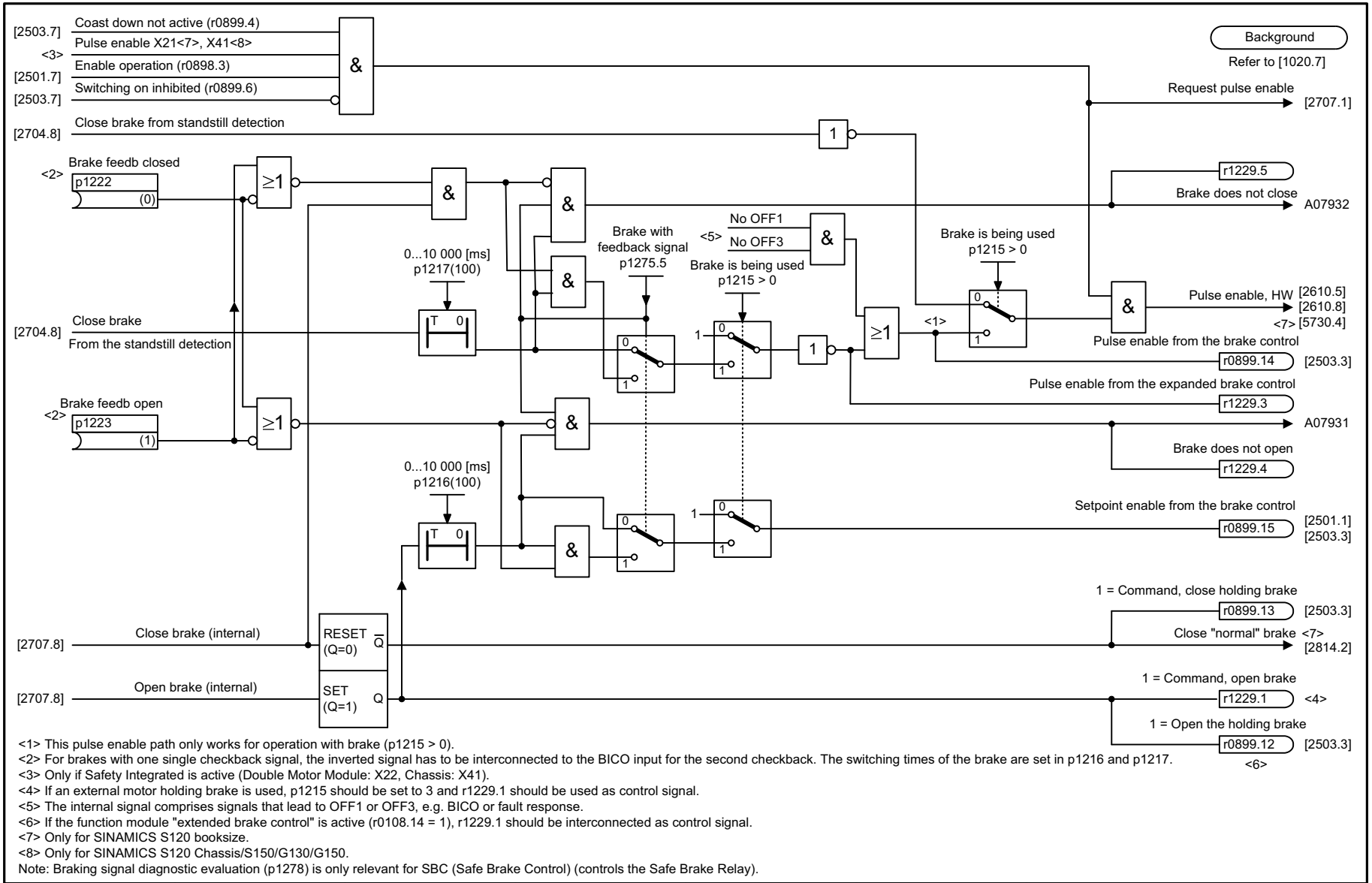


<1> Motor holding brake configuration
0 = No brake or brake always applied (brake connected to the power unit)
1 = Brake control active (brake connected to the power unit)
2 = Brake always released (brake connected to the power unit)
3 = Brake control active (brake connection can be interconnected using BICO)
Note:
A motor brake cannot be connected to all power units. p1215 is set to 3 and the brake is controlled via a digital output (e.g. TM31).
<2> Priority assignment (high -> low): p1215, p0858, p0855, p0856/p1219, apply brake from standstill detection, p1218.
<3> These blocks/modules are evaluated with the same sampling rate as the brake control and therefore may only be used to individually adapt the brake control.
<4> If the brake is permanently applied or released (p0855, p0858 or p1215), the drive does not wait until the brake is released or applied.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2707_54_eng.vsd	Function diagram	- 2707 -
Braking control - Extended braking control, open/close brake (r0108.14 = 1)					13.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-117 2707 – Secuenciador de freno avanzado, abrir/cerrar freno (r0108.14 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> This pulse enable path only works for operation with brake (p1215 > 0).
<2> For brakes with one single checkback signal, the inverted signal has to be interconnected to the BICO input for the second checkback. The switching times of the brake are set in p1216 and p1217.
<3> Only if Safety Integrated is active (Double Motor Module: X22, Chassis: X41).
<4> If an external motor holding brake is used, p1215 should be set to 3 and r1229.1 should be used as control signal.
<5> The internal signal comprises signals that lead to OFF1 or OFF3, e.g. BICO or fault response.
<6> If the function module "extended brake control" is active (r0108.14 = 1), r1229.1 should be interconnected as control signal.
<7> Only for SINAMICS S120 booksize.
<8> Only for SINAMICS S120 Chassis/S150/G130/G150.
Note: Braking signal diagnostic evaluation (p1278) is only relevant for SBC (Safe Brake Control) (controls the Safe Brake Relay).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2711_54_eng.vsd	Function diagram	- 2711 -
Braking control - Extended braking control, signal outputs (r0108.14 = 1)					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-118 2711 – Secuenciador de freno avanzado, salidas de señal (r0108.14 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.12 Safety Integrated

Esquemas de funciones

2800 – Basic Functions, gestor de parámetros	2-1649
2802 – Basic Functions, vigilancias y fallos/alarmas	2-1650
2804 – Basic Functions, palabras de estado	2-1651
2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1)	2-1652
2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter)	2-1653
2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)	2-1654
2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS; STOP B, C, D, F internos	2-1655
2840 – Extended Functions, palabra de mando y palabra de estado	2-1656
2846 – Extended Functions, gestor de parámetros	2-1657
2847 – Extended Functions, gestor de parámetros TM54F	2-1658
2848 – Extended Functions, TM54F Configuración, F-DI/F-DO Test	2-1659
2850 – Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4)	2-1660
2851 – Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9)	2-1661
2853 – Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23)	2-1662
2855 – Extended Functions, TM54F Interfaz de mando	2-1663
2856 – Extended Functions, TM54F Selección de Safe State	2-1664
2857 – Extended Functions, TM54F Asignación (F-DO 0 ... F-DO 3)	2-1665
2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)	2-1666
2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction)	2-1667

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

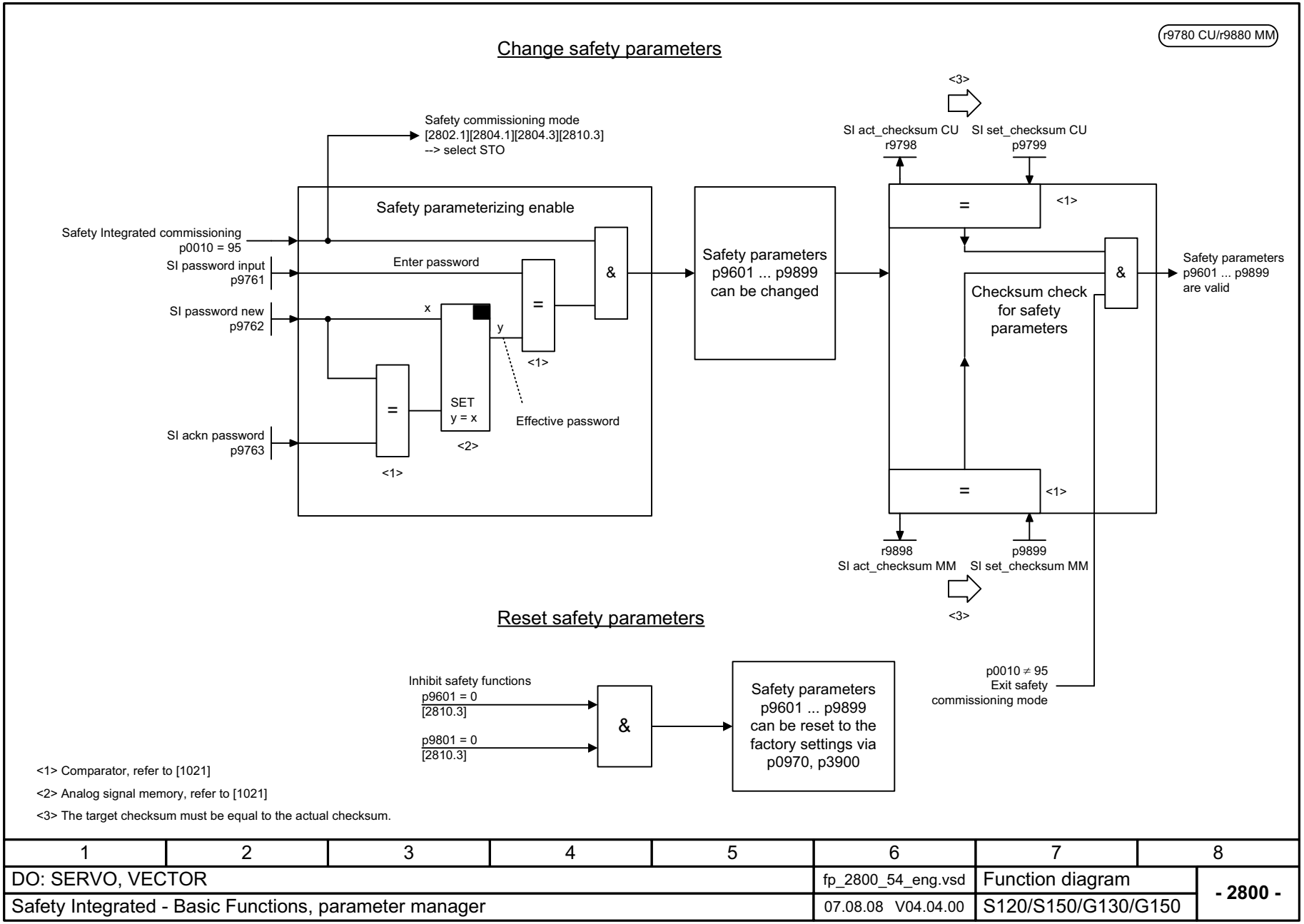
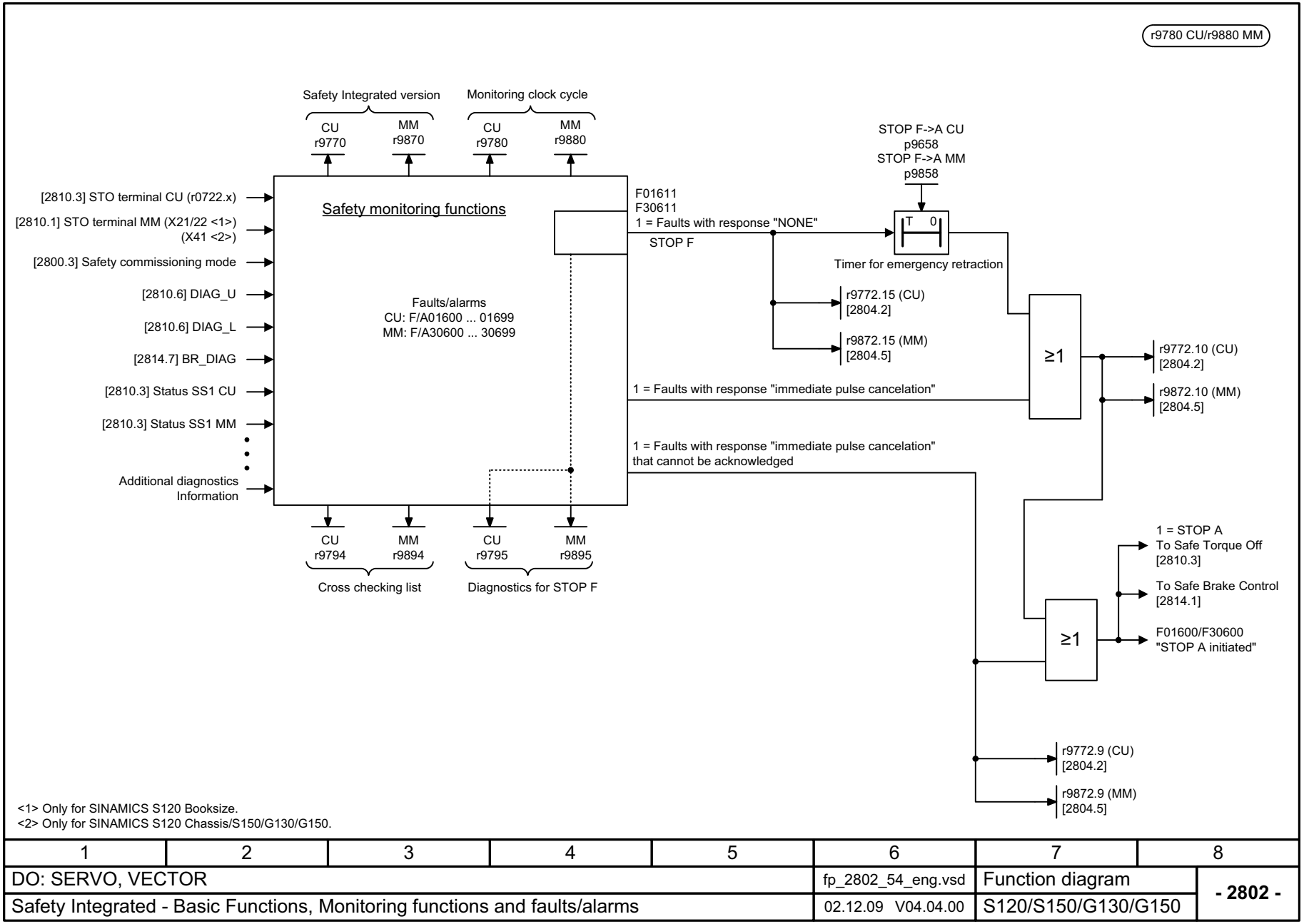


Figura 2-119 2800 – Basic Functions, gestor de parámetros

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2802_54_eng.vsd	Function diagram	- 2802 -
Safety Integrated - Basic Functions, Monitoring functions and faults/alarms					02.12.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-120 2802 – Basic Functions, vigilancias y fallos/alarmas

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-121 2804 – Basic Functions, palabras de estado

Status word Safety Integrated Control Unit → r9772

	Bit No.	Status (Control Unit)
[2810.3]	0	1 = STO selected on Control Unit
[2810.7]	1	1 = STO active on Control Unit
[2810.3]	2	1 = SS1 delay time active on the Control Unit
	...	Reserved
[2814.3]	4	1 = SBC requested
[2814.4]	5	1 = SS1 selected on the Control Unit (Basic Functions)
[2814.5]	6	1 = SS1 active on the Control Unit (Basic Functions)
	...	Reserved
[2802.7]	9	1 = STOP A cannot be acknowledged, active
[2802.8]	10	1 = STOP A active
	...	Reserviert
[2802.5]	15	1 = STOP F active
[2800.3]	16	1 = STO cause: Safety comm. mode
[2810.3]	17	1 = STO cause selection via terminal (Basic Functions)
[2825.8]	18	1 = STO cause: selection via SMM
[]	19	1 = STO cause actual value missing
[]	20	1 = STO cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
	21	Reserved
[]	22	1 = SS1 cause selection terminal (Basic Functions)
[]	23	1 = SS1 cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
	...	Reserved

Status word Safety Integrated Motor Module → r9872

	Bit No.	Status (Motor Module)
[2810.3]	0	1 = STO on Motor Module selected
[2810.6]	1	1 = STO on Motor Module active
[2810.3]	2	1 = SS1 delay time on Motor Module active
	3	1 = Safe Brake Adapter feedback signal
[2814.3]	4	1 = SBC requested
[2814.4]	5	1 = SS1 selected on the Motor Module (Basic Functions)
[2814.5]	6	1 = SS1 active on the Motor Module (Basic Functions)
	...	Reserven
[2802.7]	9	1 = STOP A cannot be acknowledged, active
[2802.8]	10	1 = STOP A active
	...	Reserved
[2802.5]	15	1 = STOP F active
[2800.3]	16	1 = STO cause: Safety comm. mode
[2810.3]	17	1 = STO cause selection via terminal (Basic Functions)
[2825.8]	18	1 = STO cause: selection via SMM
[]	20	1 = STO cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
[]	22	1 = SS1 cause selection terminal (Basic Functions)
[]	23	1 = SS1 cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
[]	24	1 = Slave Motor Module ready for communication
	...	Reserved

Status word Safety Integrated Control Unit and Motor Module (r9780 CU/r9880 MM) → r9773

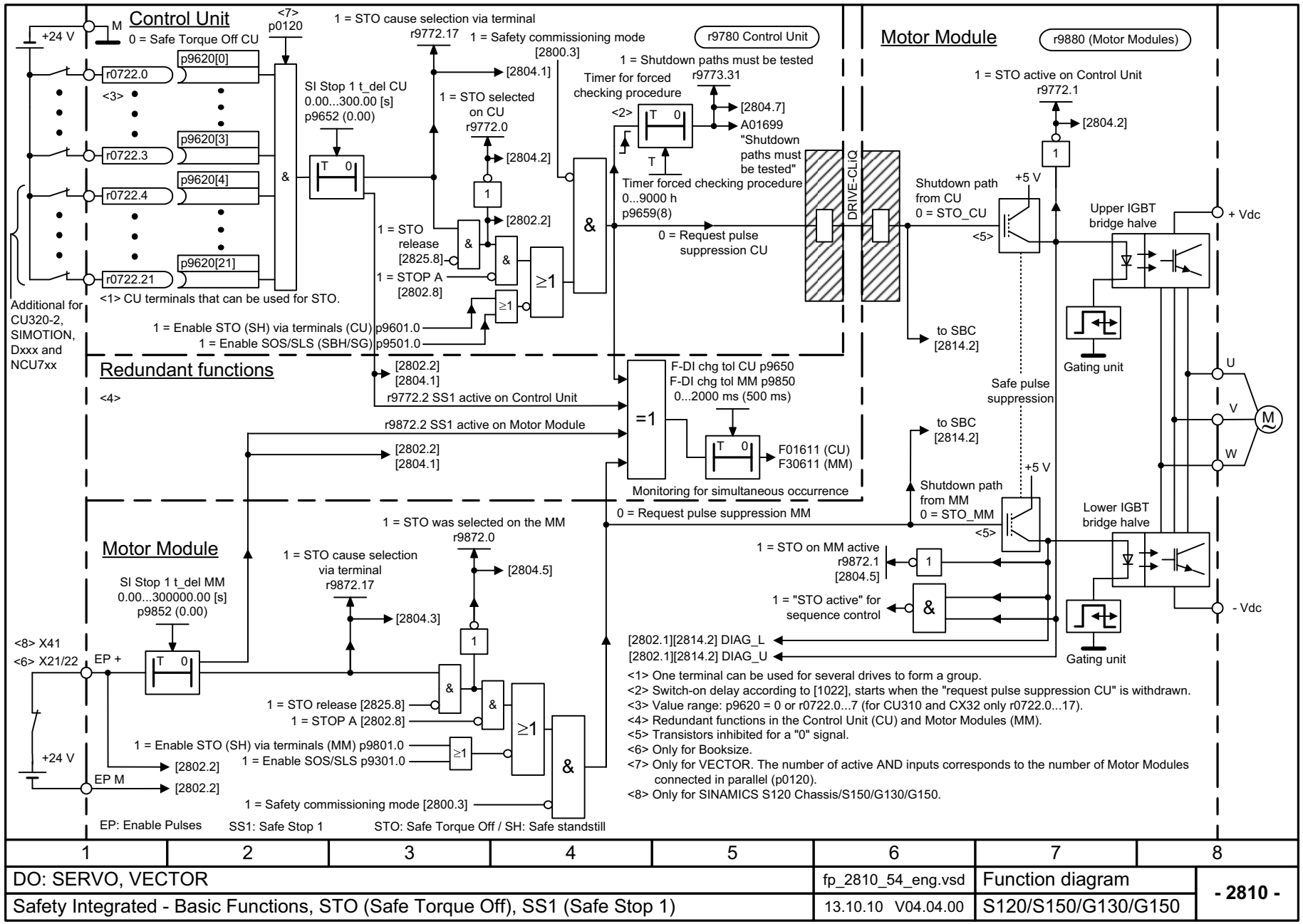
	Bit No.	Status (Control Unit + Motor Module)
&	0	1 = STO selected in drive
&	1	1 = STO active in drive
&	2	1 = SS1 delay time active in the drive
	...	Reserved
&	4	1 = SBC requested
&	5	1 = SS1 selected in the drive (Basic Functions)
&	6	1 = SS1 active in the drive (Basic Functions)
	...	Reserved
[2810.5]	31	1 = Shutdown paths must be tested

Status word Safety Integrated Safe Torque Off group → r9774

	Bit No.	Status (Safe Torque Off group)
r9773.0 Group n &	0	1 = STO selected in group
r9773.1 Group n &	1	1 = STO active in group
r9773.2 Group n &	2	1 = SS1 delay time active in group
	3	Reserved
r9773.4 Group n &	4	1 = SBC requested in group
r9773.5 Group n &	5	1 = SS1 selected in group (Basic Functions)
r9773.5 Group n &	6	1 = SS1 active in group (Basic Functions)
	...	Reserved
r9773.31 Group n &	31	1 = Shutdown paths of the group must be tested

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2804_54_eng.vsd	Function diagram	- 2804 -
Safety Integrated - Basic functions, status words					05.11.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2810_54_eng.vsd	Function diagram	- 2810 -
Safety Integrated - Basic Functions, STO (Safe Torque Off), SS1 (Safe Stop 1)					13.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-122 2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

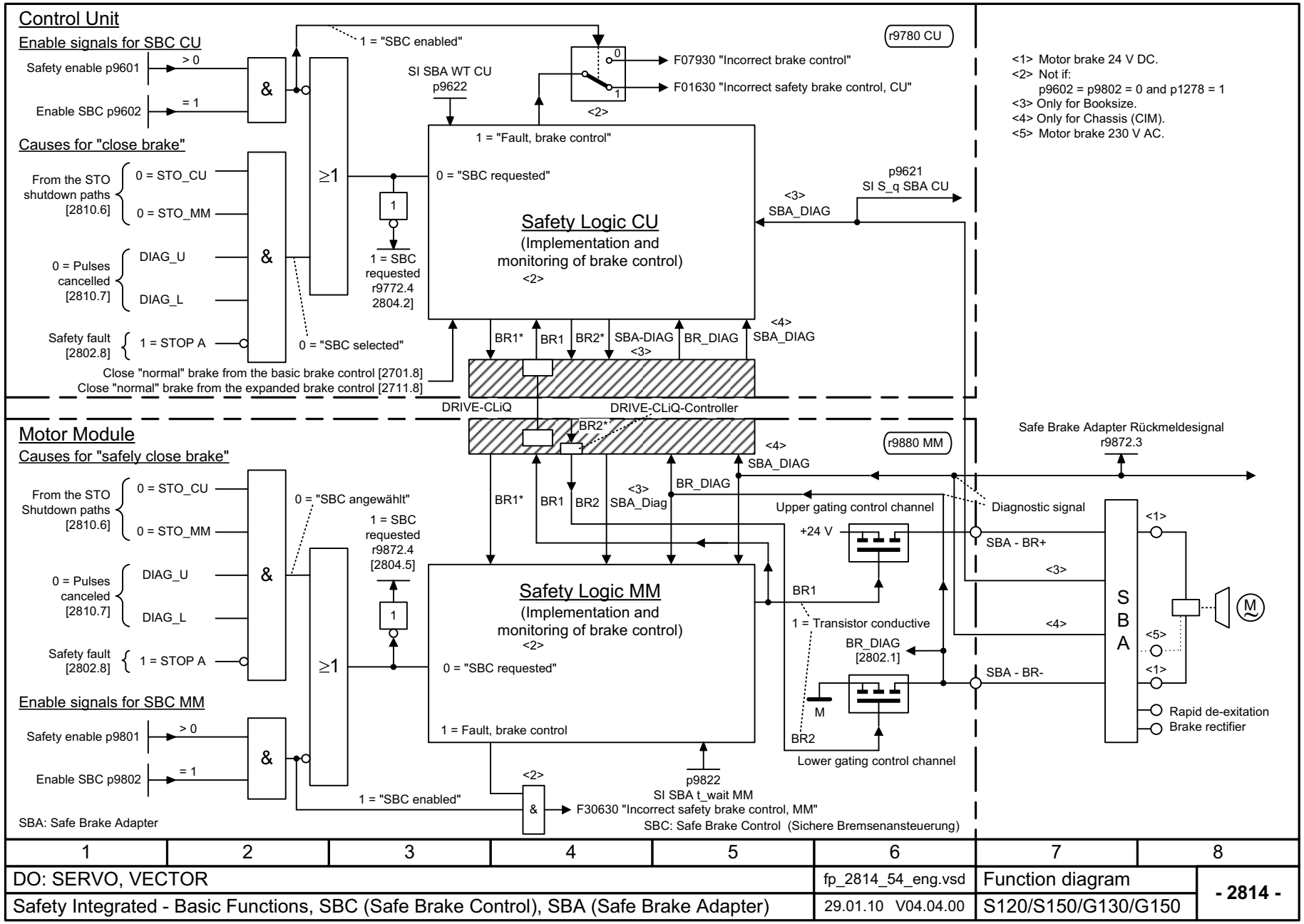
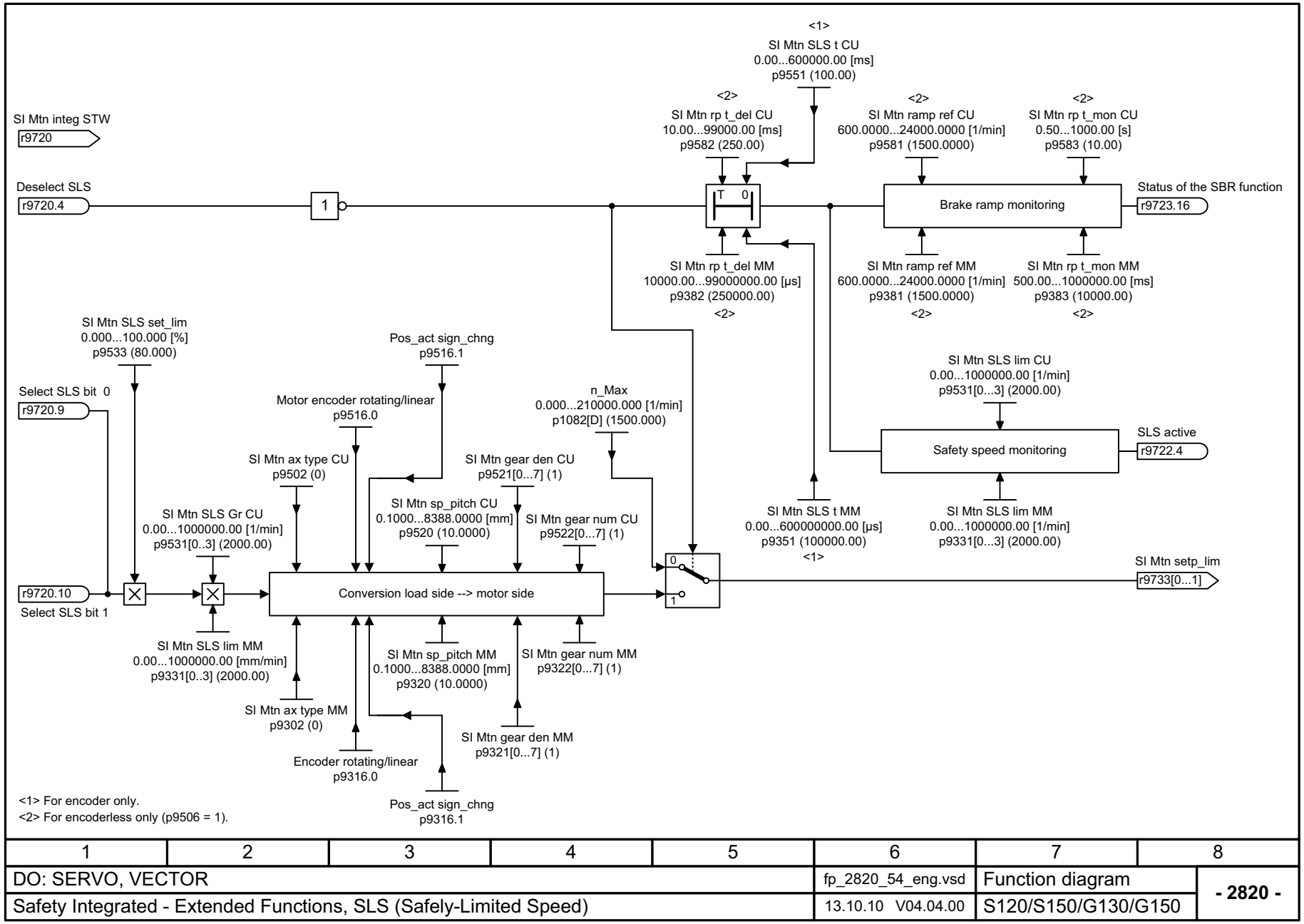


Figura 2-123 2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter)

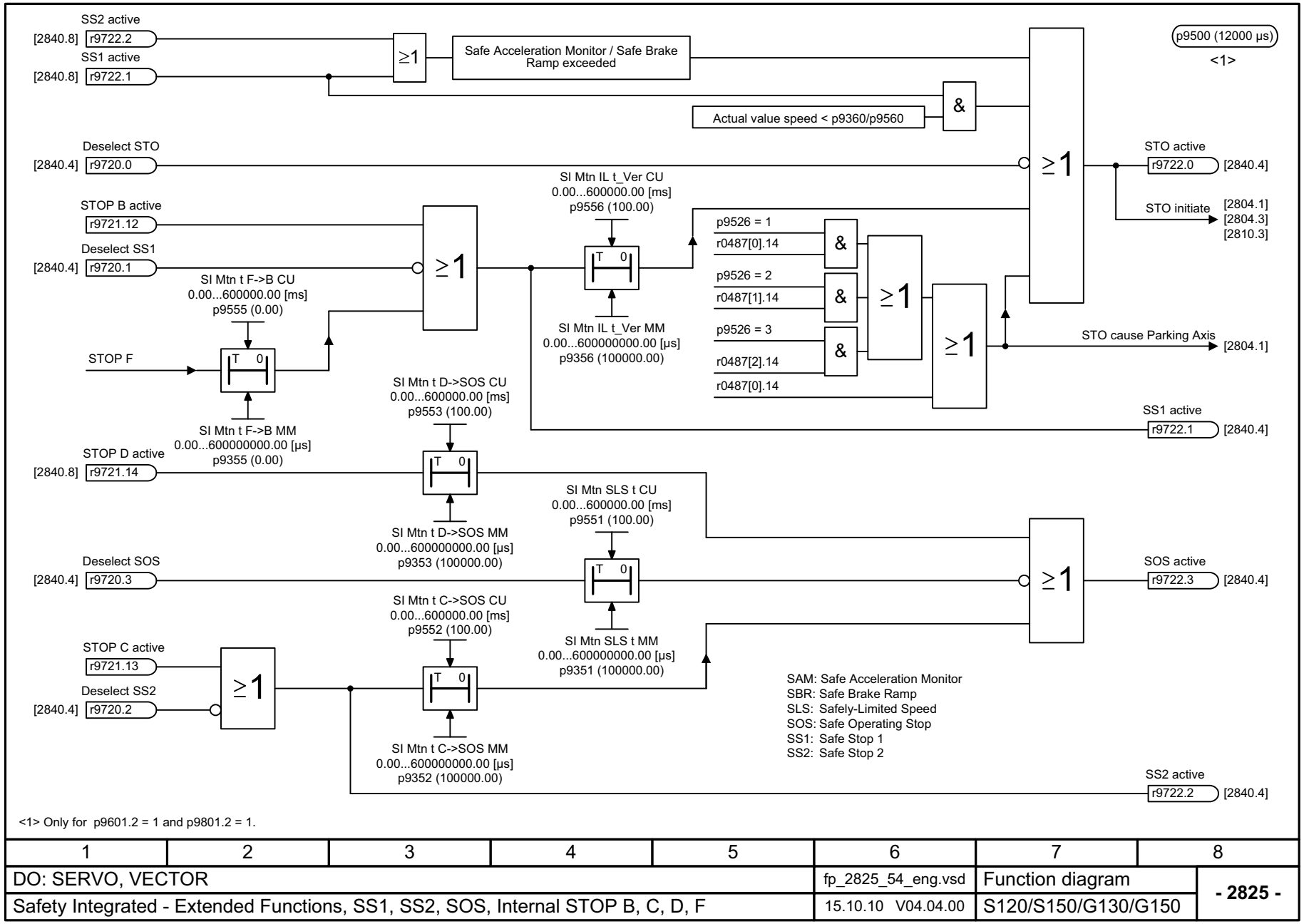
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2820_54_eng.vsd	Function diagram	- 2820 -
Safety Integrated - Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)					13.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-124 2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2825_54_eng.vsd	Function diagram	- 2825 -
Safety Integrated - Extended Functions, SS1, SS2, SOS, Internal STOP B, C, D, F					15.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-125 2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS; STOP B, C, D, F internos

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

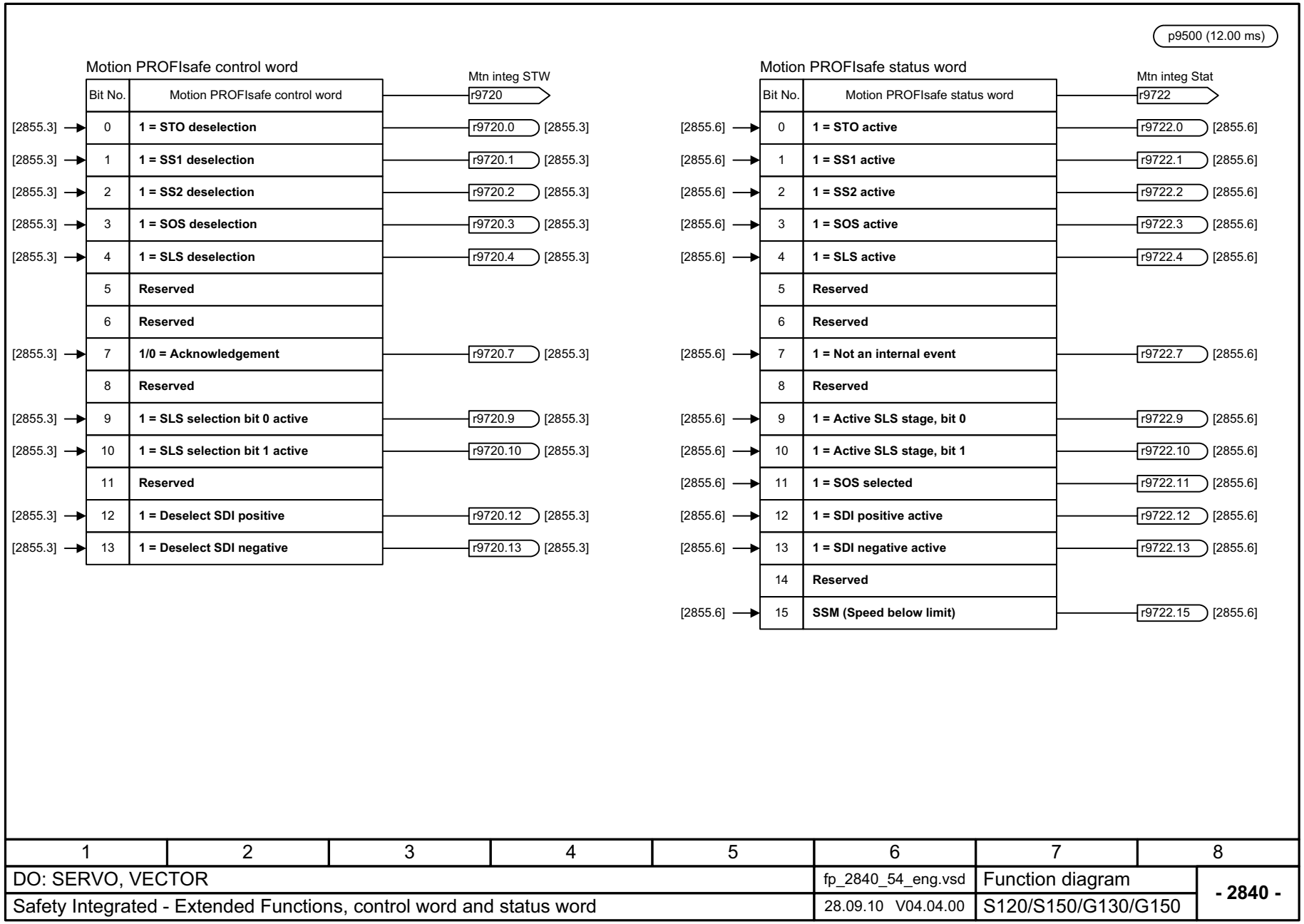


Figura 2-126 2840 – Extended Functions, palabra de mando y palabra de estado

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

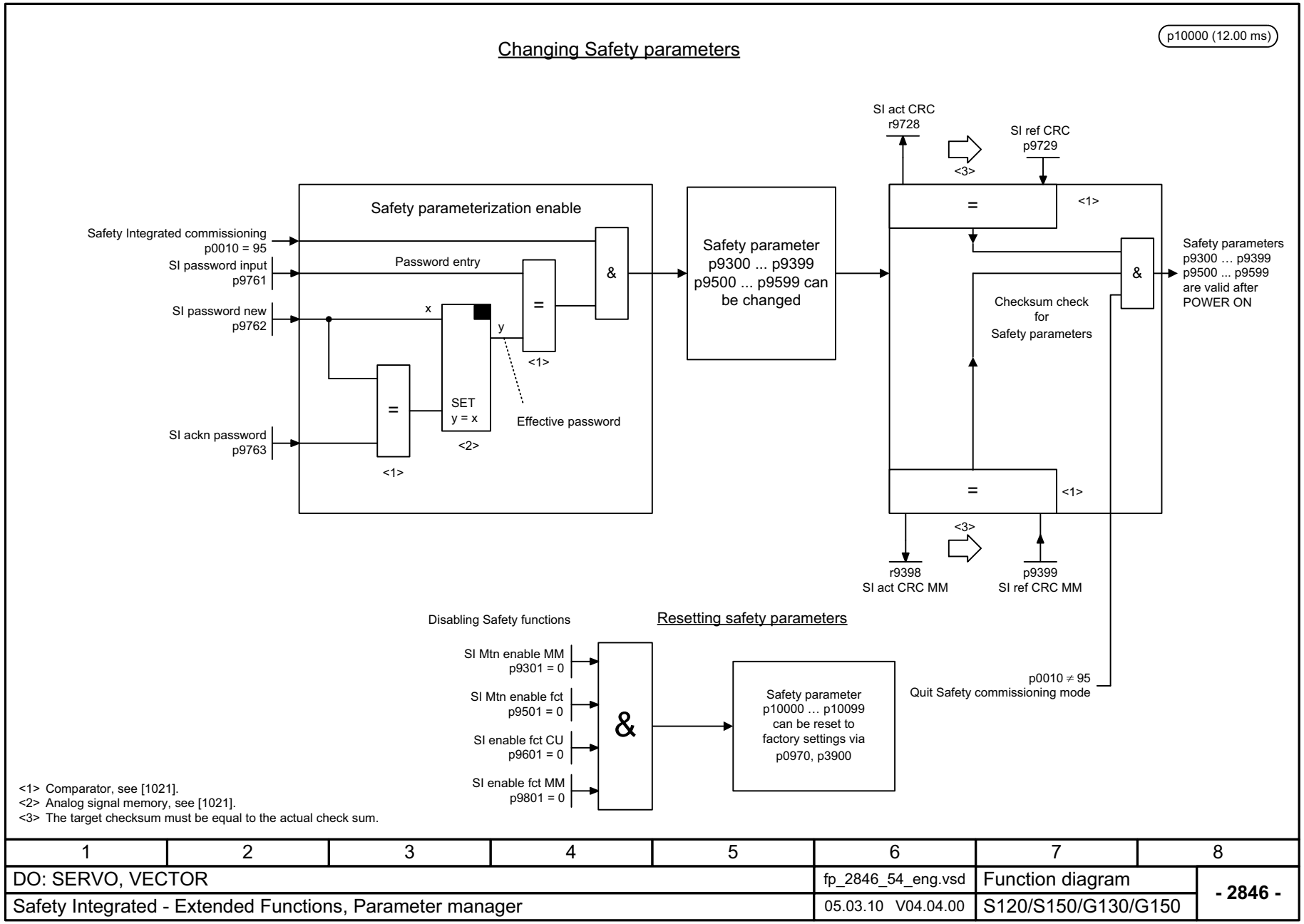
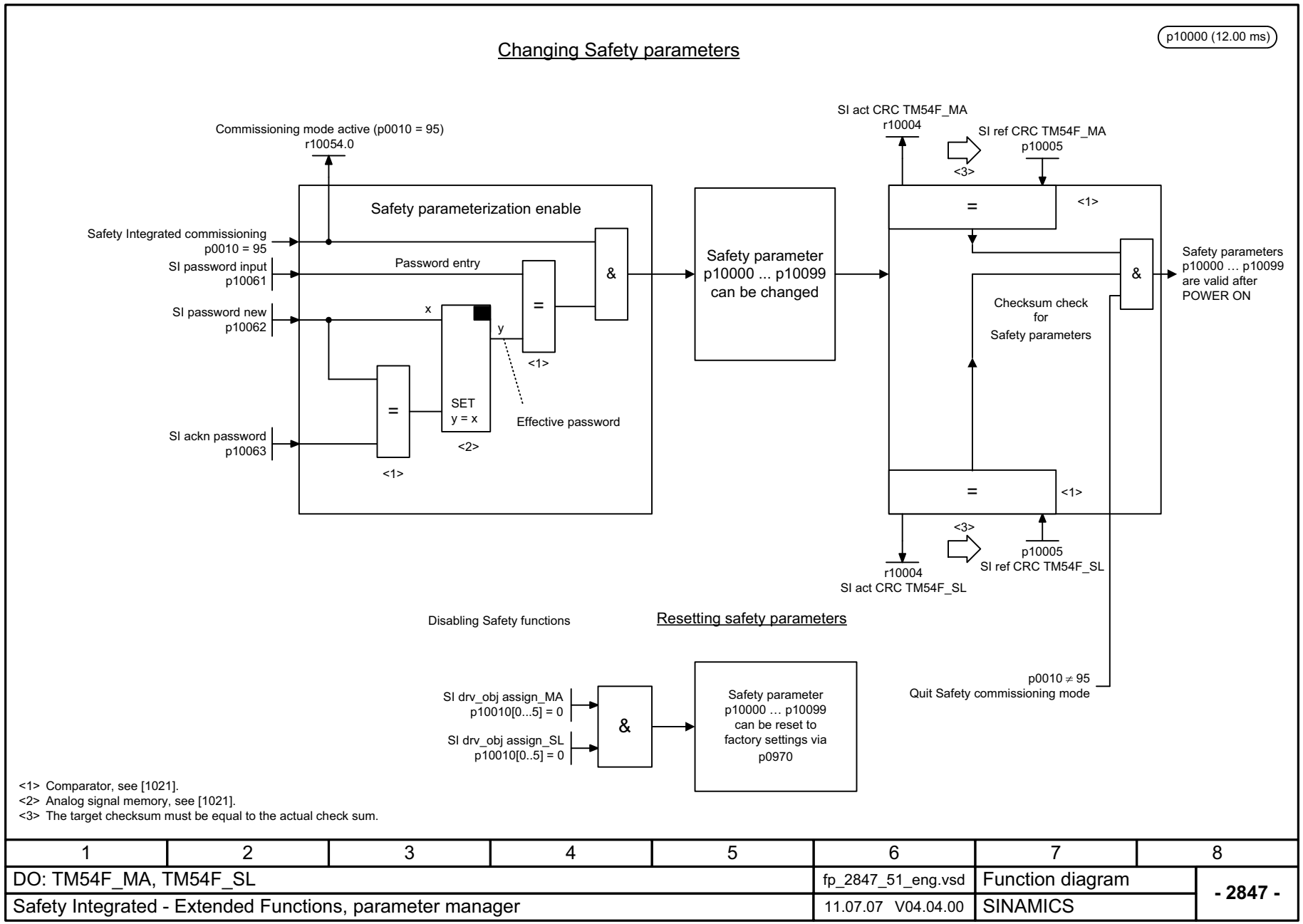


Figura 2-127 2846 – Extended Functions, gestor de parámetros

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-128 2847 – Extended Functions, gestor de parámetros TM54F



<1> Comparator, see [1021].
<2> Analog signal memory, see [1021].
<3> The target checksum must be equal to the actual check sum.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2847_51_eng.vsd	Function diagram	- 2847 -
Safety Integrated - Extended Functions, parameter manager					11.07.07 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

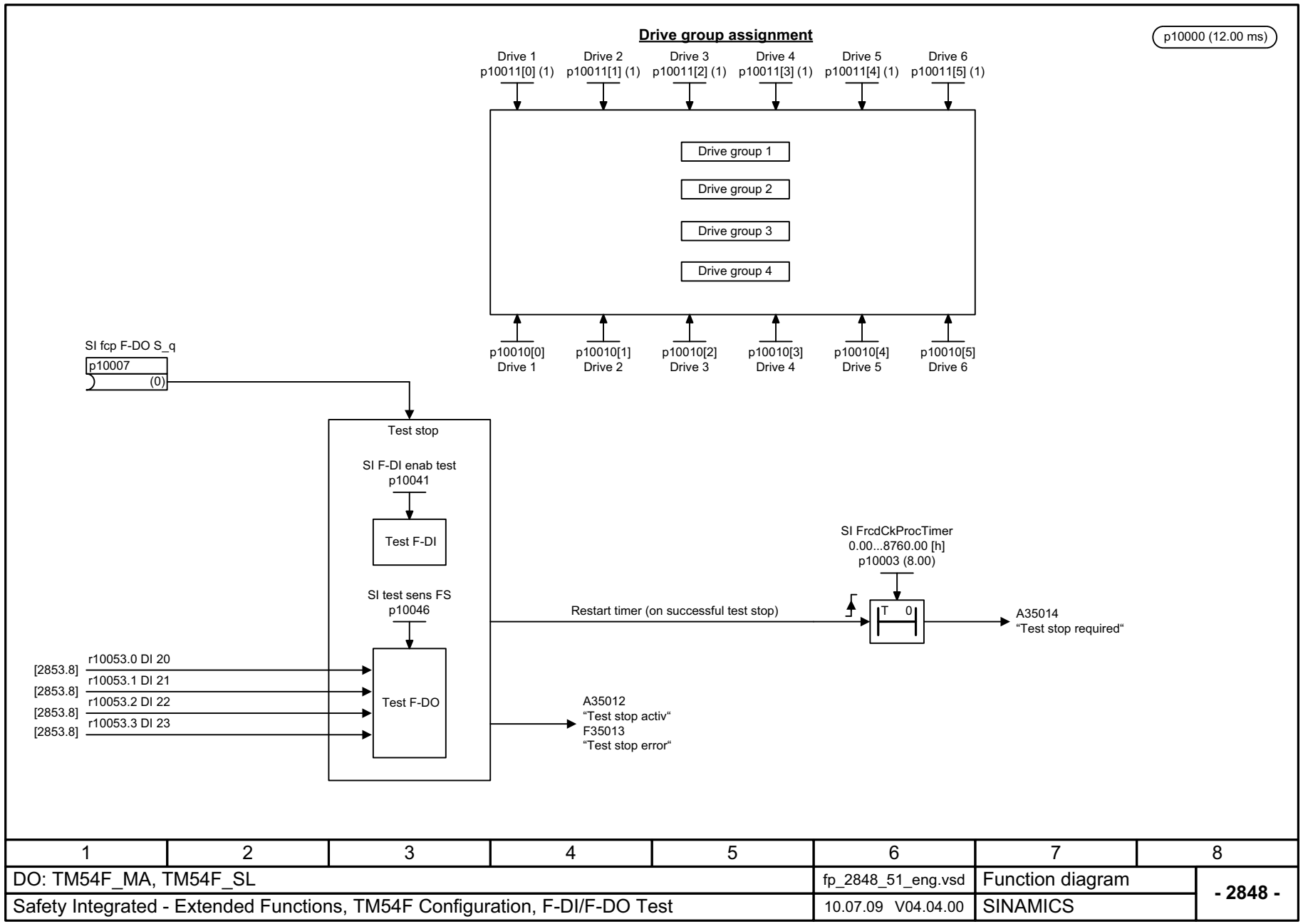
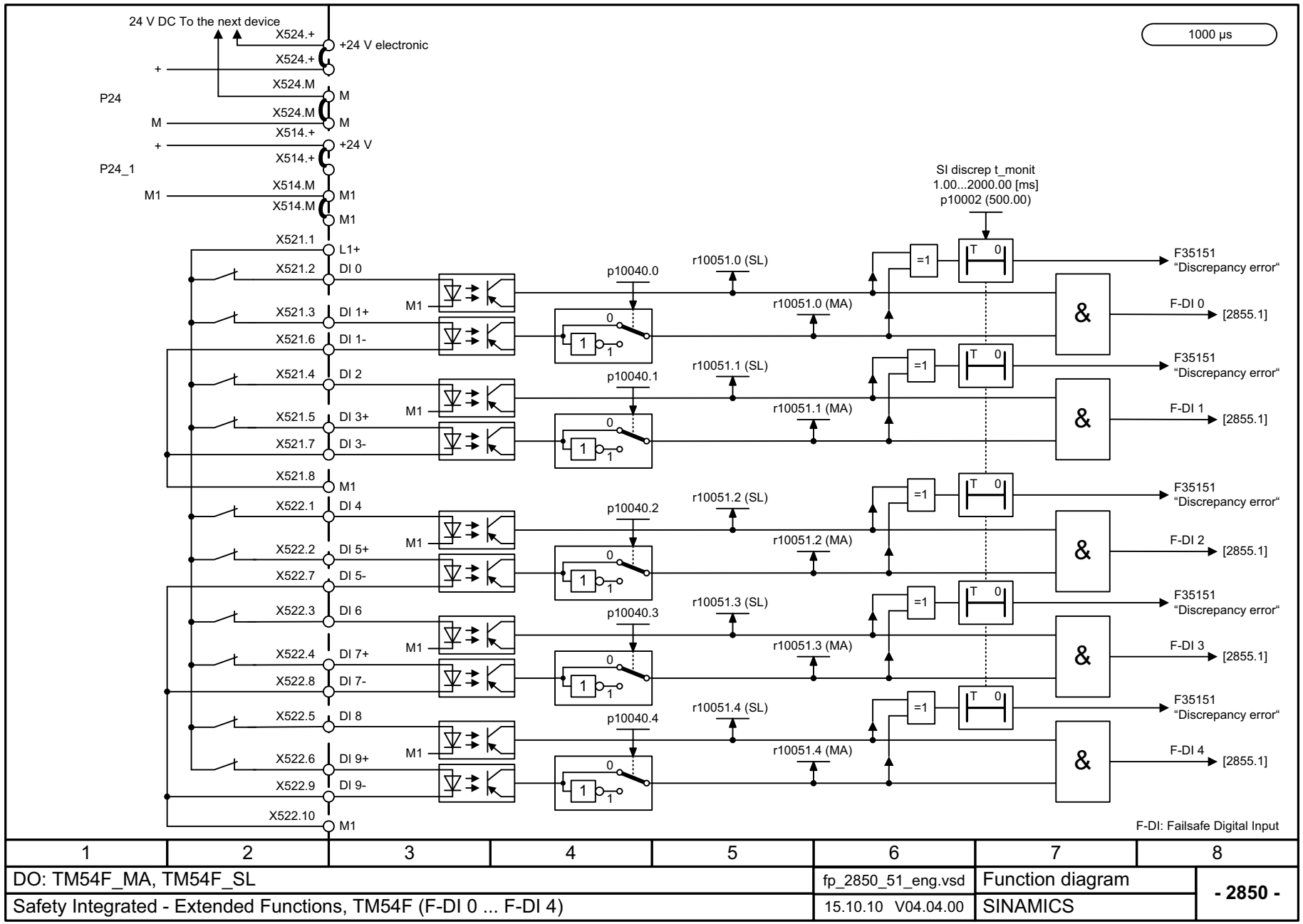


Figura 2-129 2848 – Extended Functions, TM54F Configuración, F-DI/F-DO Test

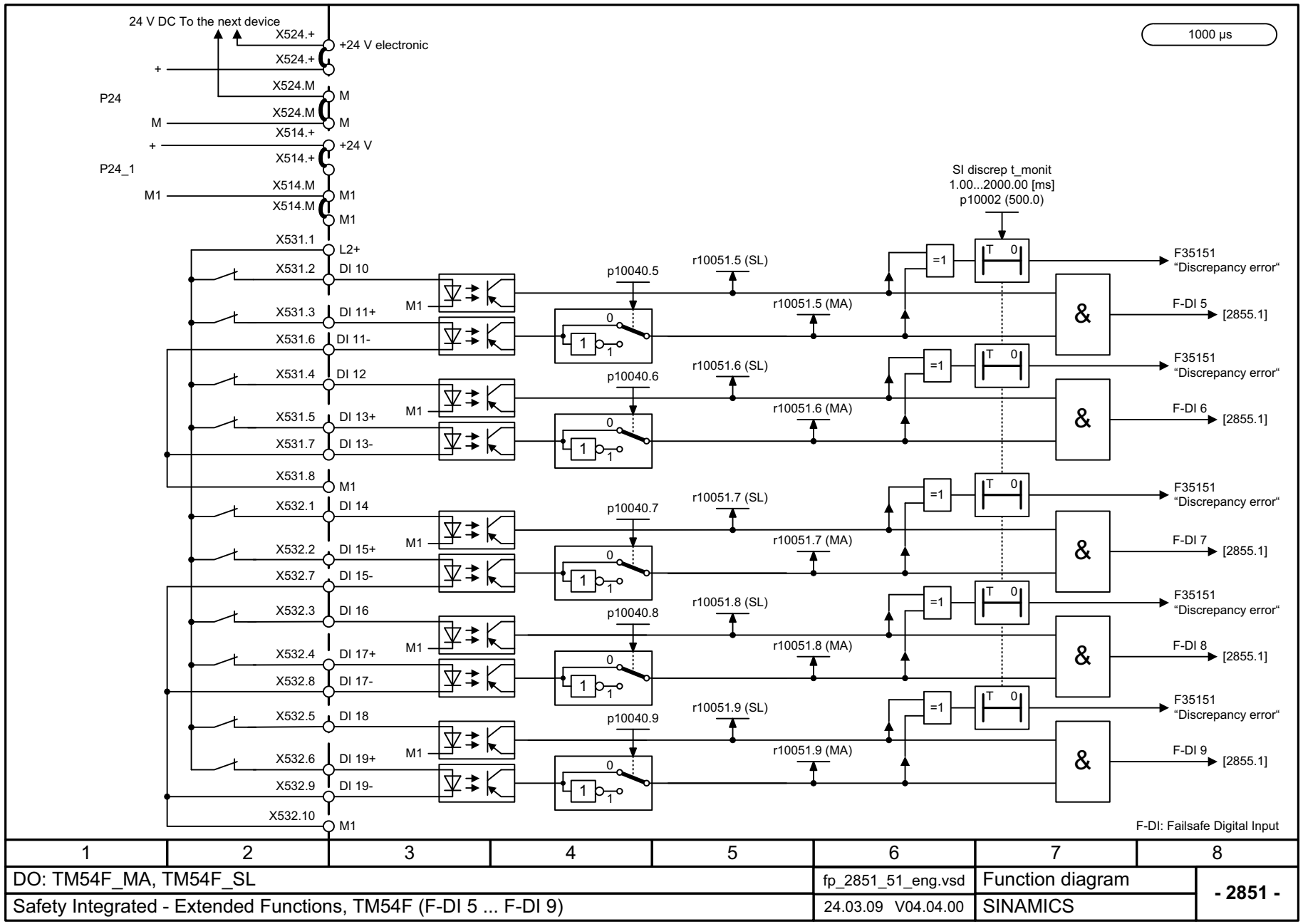
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2850_51_eng.vsd	Function diagram	- 2850 -
Safety Integrated - Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4)					15.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-130 2850 – Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4)

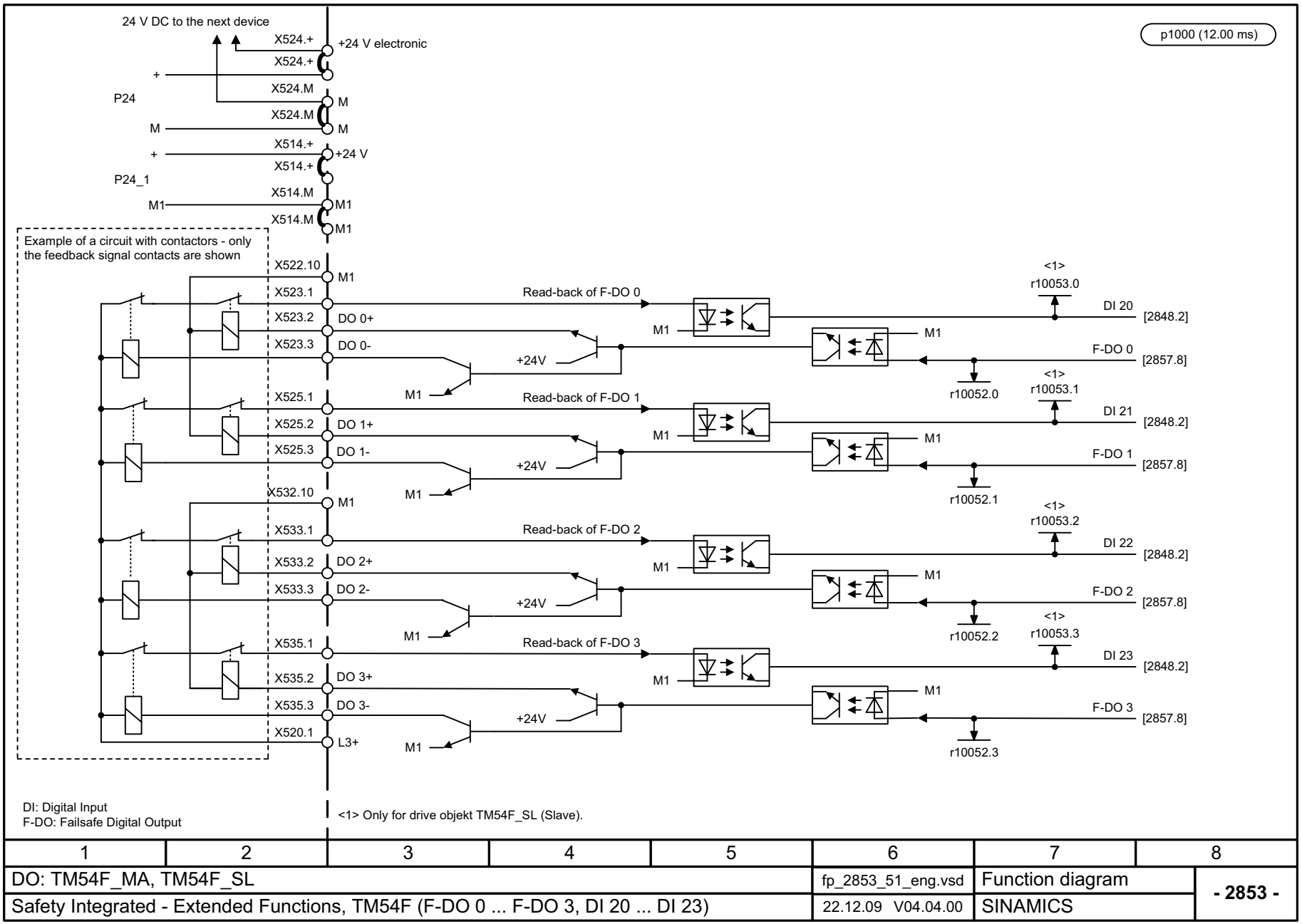
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2851_51_eng.vsd	Function diagram	- 2851 -
Safety Integrated - Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9)					24.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-131 2851 – Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2853_51_eng.vsd	Function diagram	- 2853 -
Safety Integrated - Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23)					22.12.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-132 2853 – Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

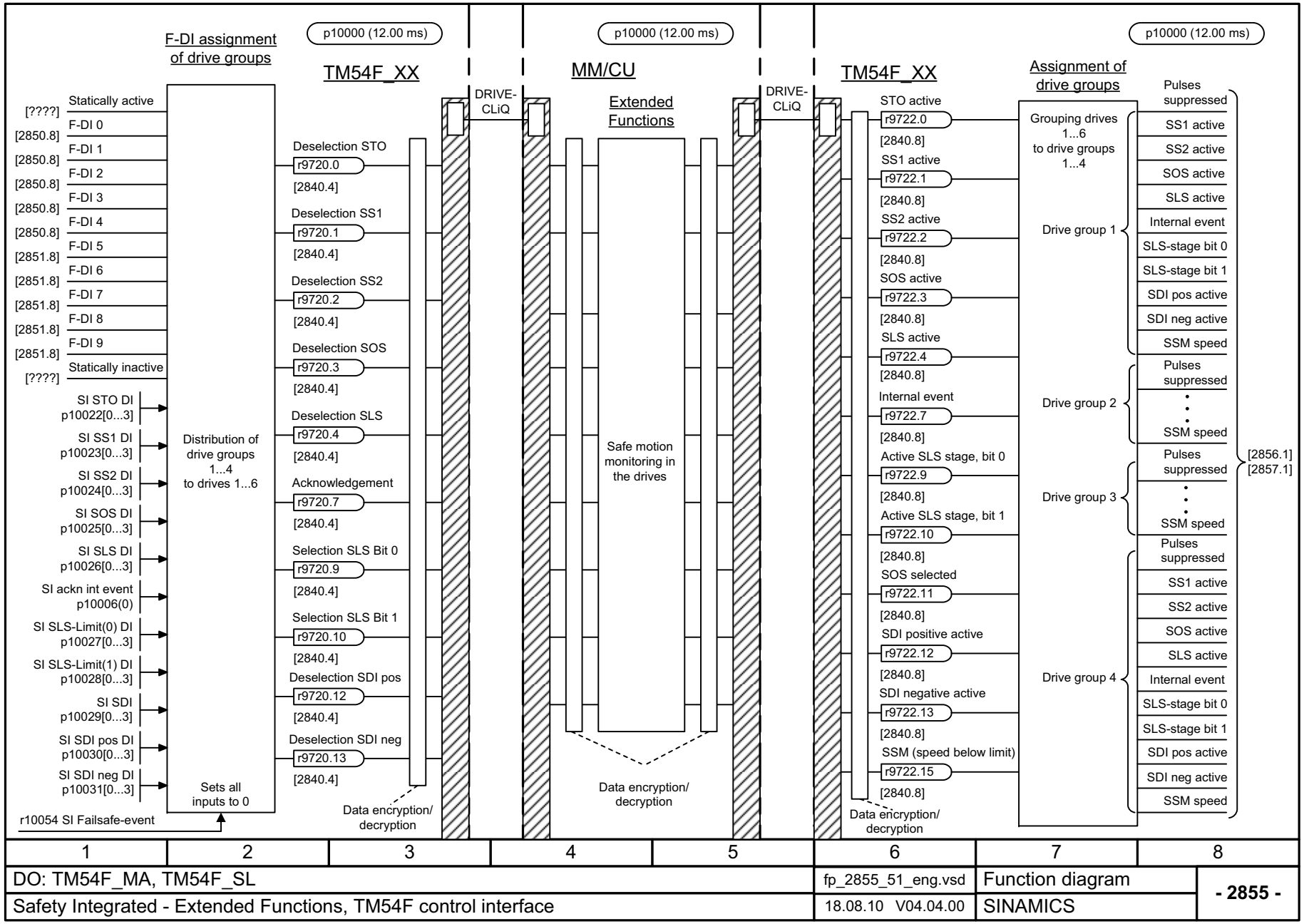


Figura 2-133 2855 – Extended Functions, TM54F Interfaz de mando

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

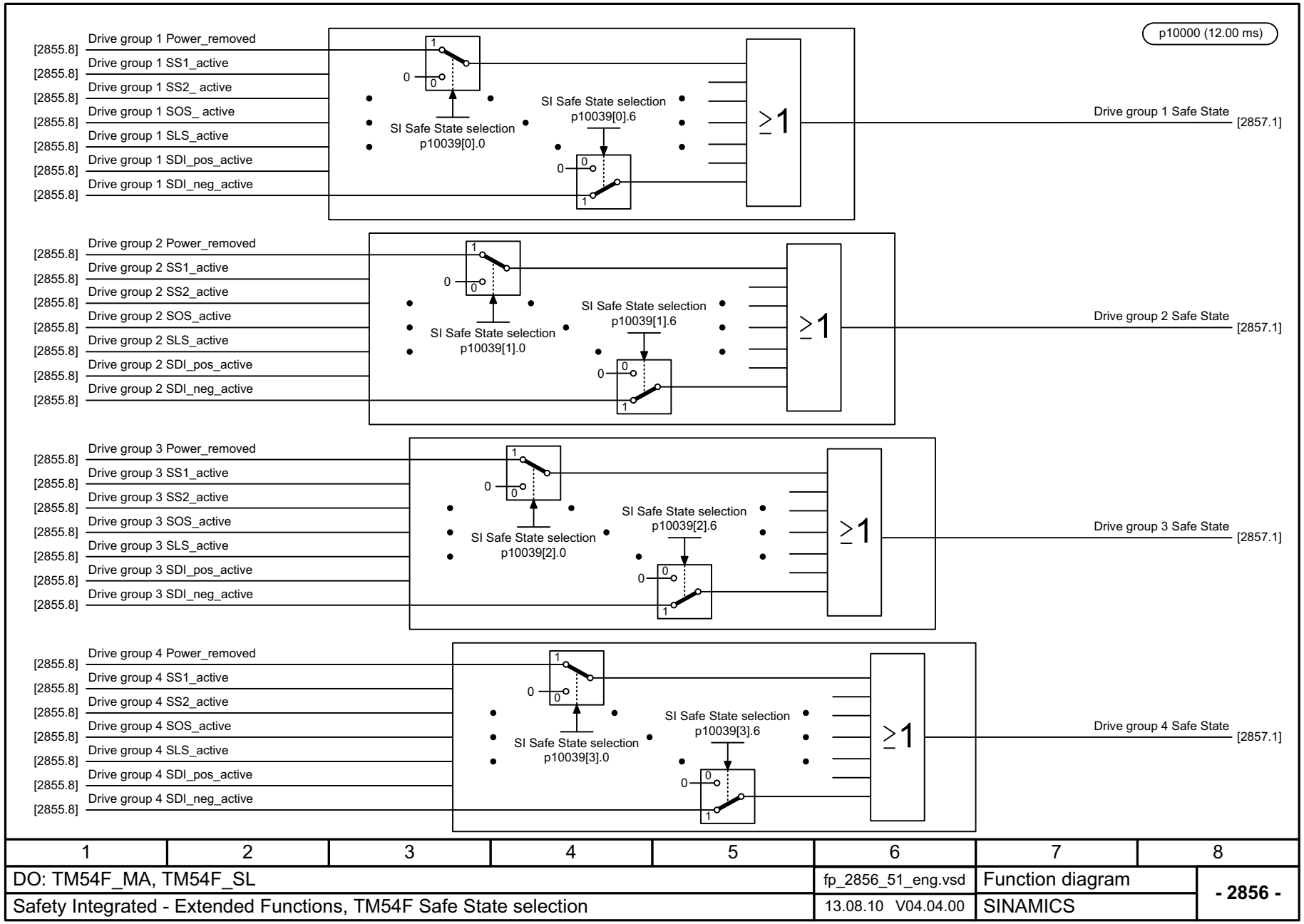


Figura 2-134 2856 – Extended Functions, TM54F Selección de Safe State

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

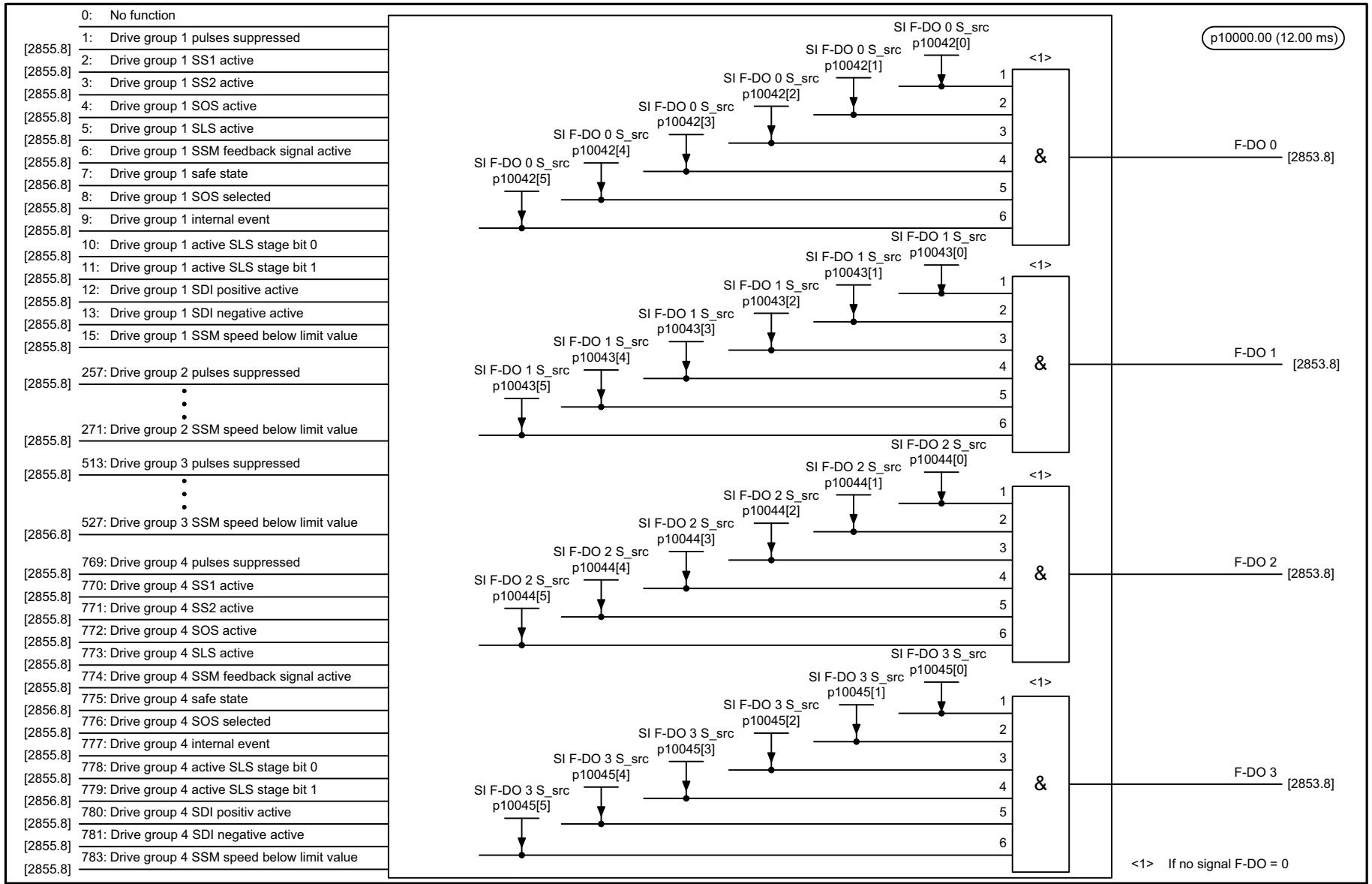
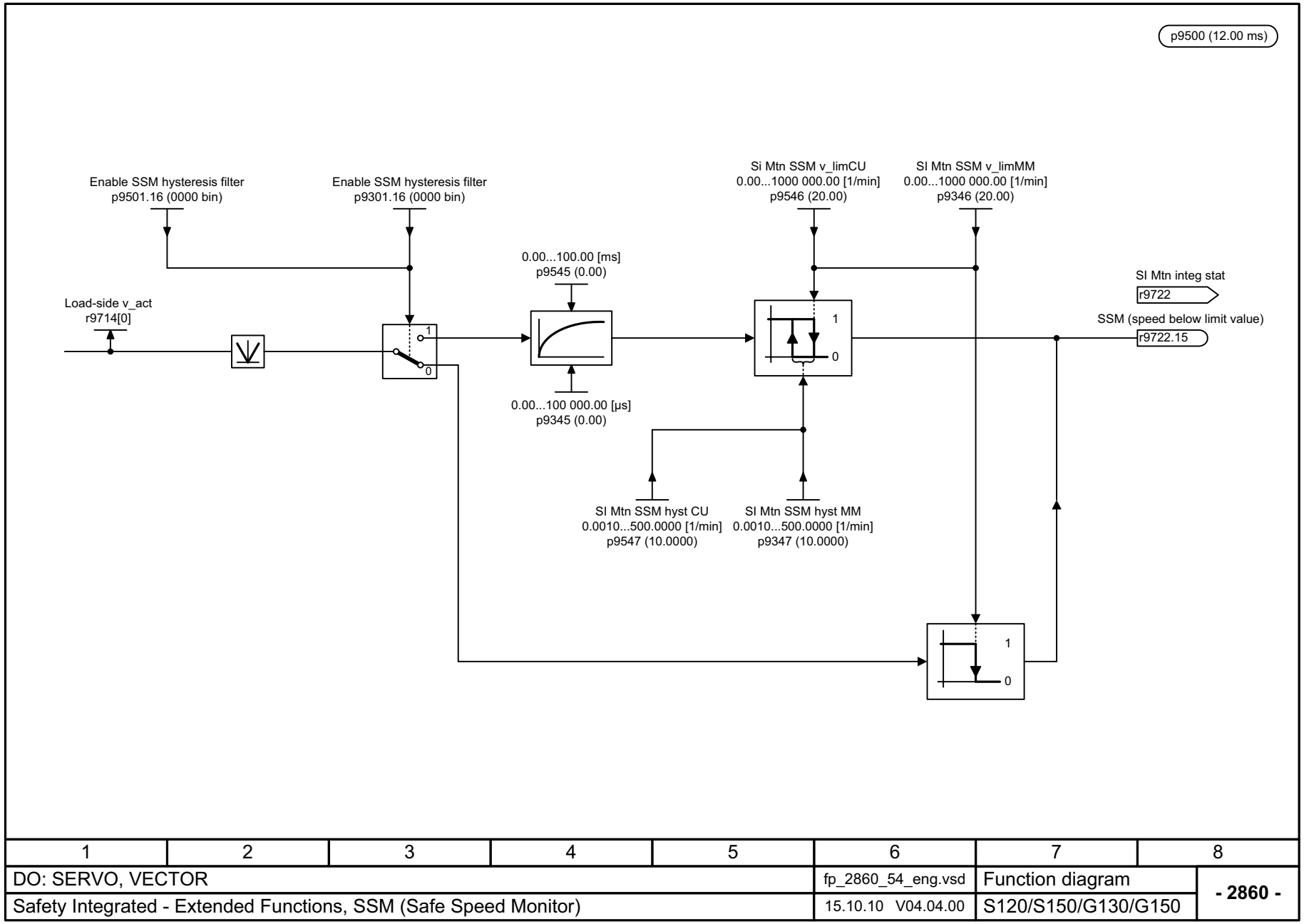


Figura 2-135 2857 – Extended Functions, TM54F Asignación (F-DO 0 ... F-DO 3)

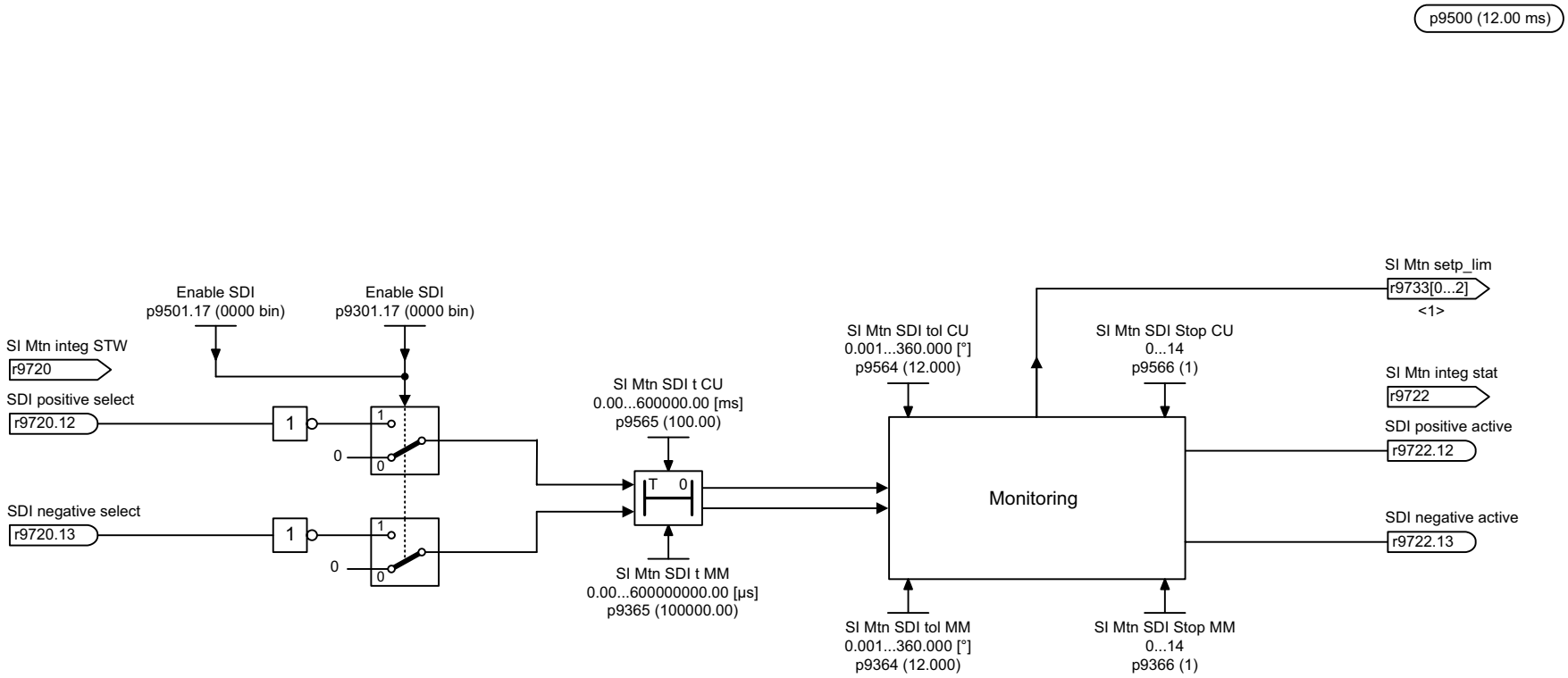
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2860_54_eng.vsd	Function diagram	- 2860 -
Safety Integrated - Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)					15.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-136 2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1>

Selected SI-Function	r9733[0] Setpoint limiting positive	r9733[1] Setpoint limiting negative	r9733[2] Setpoint limit absolute
SDI positive	p1082	0	|p1082|
SDI negative	0	–p1082	|p1082|
SDI positive + SLSx	p9531[x] x p9533	0	|p9531[x] x p9533|
SDI negativ + SLSx	0	–p9531[x] x p9533	|p9531[x] x p9533|

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2861_54_eng.vsd	Function diagram	- 2861 -
Safety Integrated - Extended Functions, SDI (Safe Direction)					24.08.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-137 2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.13 Canal de consigna

Esquemas de funciones

3010 – Consignas fijas de velocidad	2-1669
3020 – Potenciómetro motorizado	2-1670
3030 – Consigna principal/adicional, escalado de consignas, JOG	2-1671
3040 – Limitación de sentido e inversión de sentido	2-1672
3050 – Bandas inhibidas y límites de velocidad	2-1673
3060 – Generador de rampa simple	2-1674
3070 – Generador de rampa avanzado	2-1675
3080 – Selección, palabra de estado y corrección del generador de rampa	2-1676
3082 – Parada y retirada ampliadas (ESR, r0108.9 = 1)	2-1677
3090 – Dynamic Servo Control (DSC) lineal y DSC Spline (r0108.6 = 1)	2-1678

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

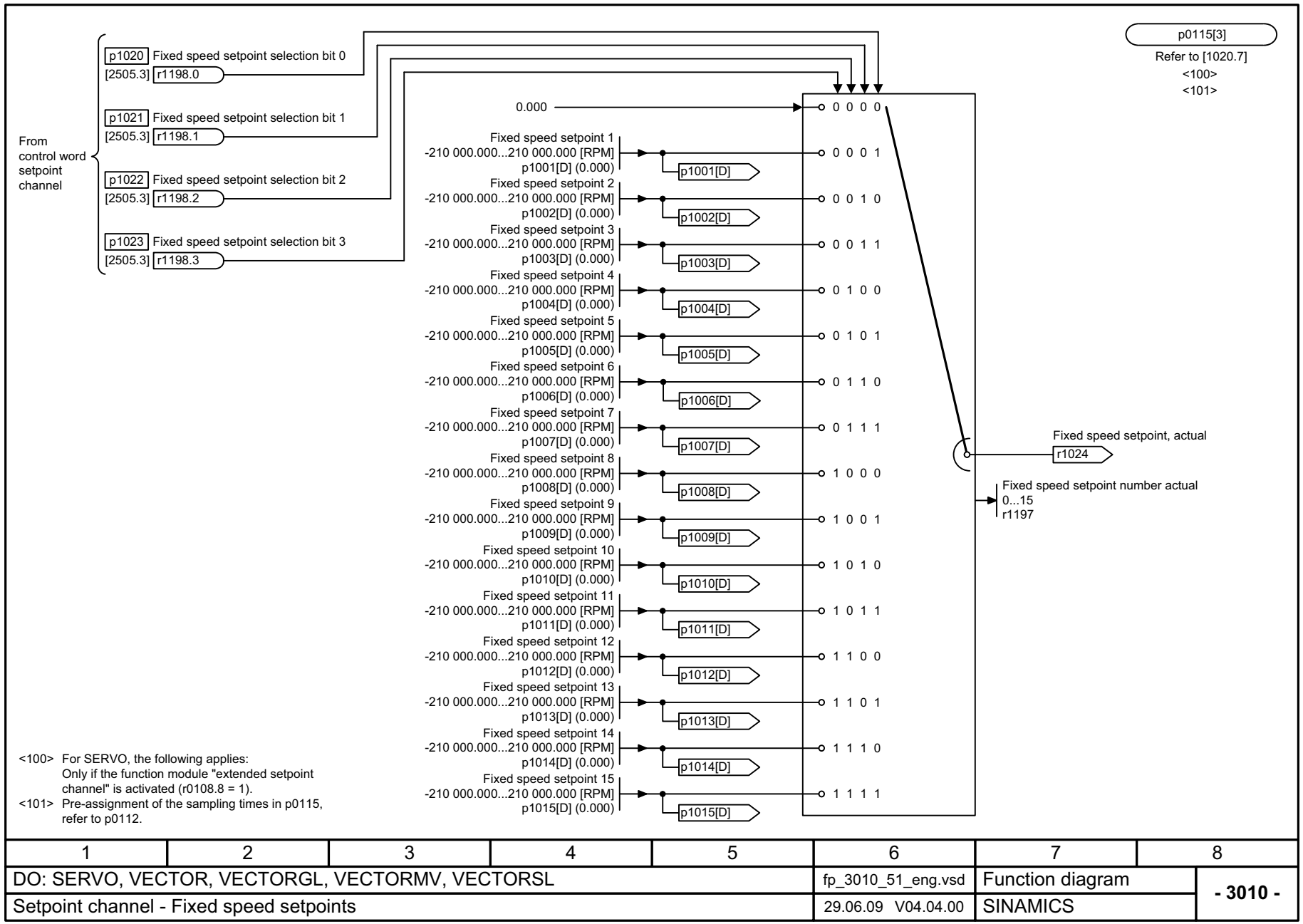
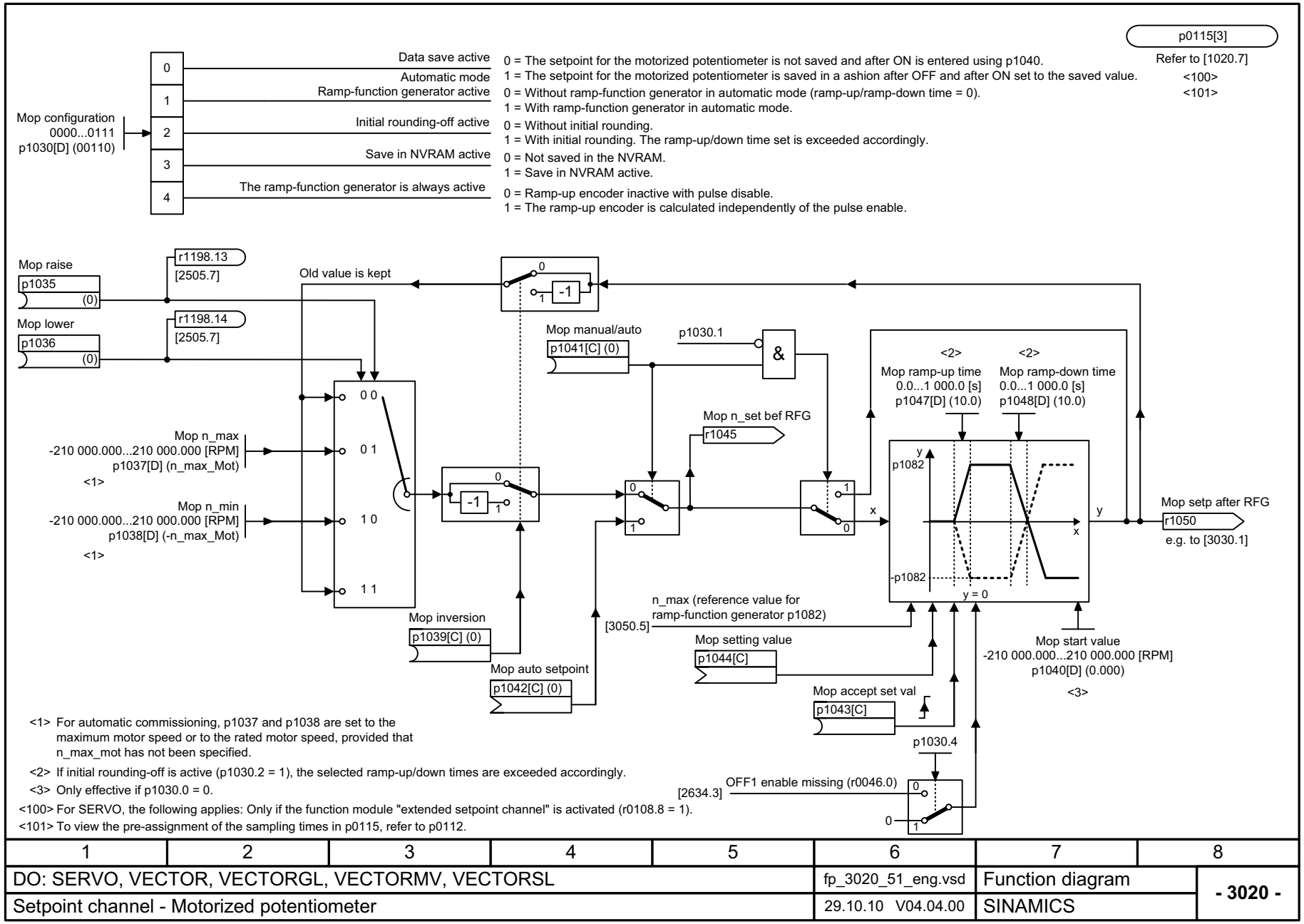


Figura 2-138 3010 – Consignas fijas de velocidad

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-139 3020 – Potenciómetro motorizado



<1> For automatic commissioning, p1037 and p1038 are set to the maximum motor speed or to the rated motor speed, provided that n_max_mot has not been specified.

<2> If initial rounding-off is active (p1030.2 = 1), the selected ramp-up/down times are exceeded accordingly.

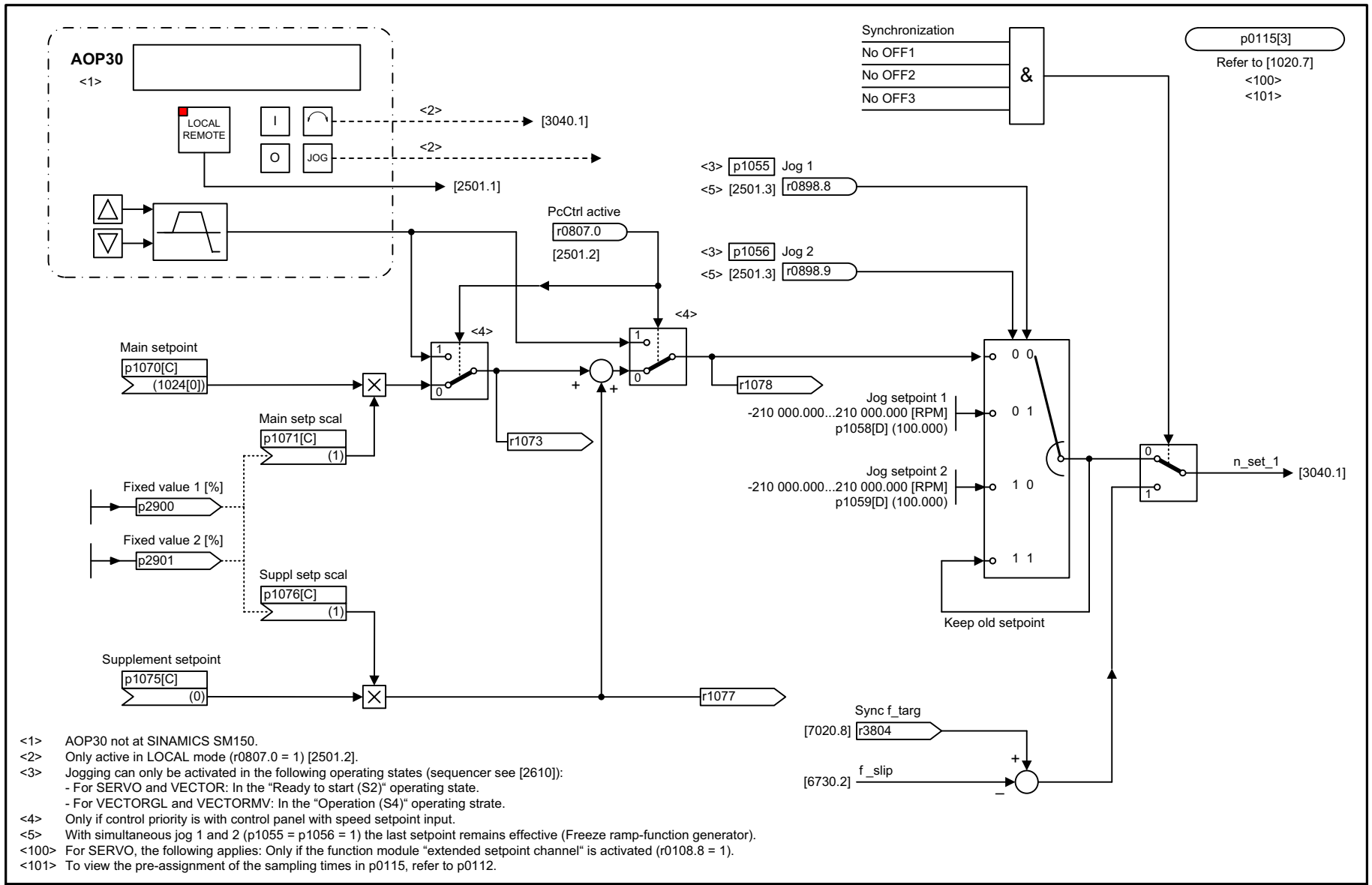
<3> Only effective if p1030.0 = 0.

<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module "extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1).

<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3020_51_eng.vsd	Function diagram	- 3020 -
Setpoint channel - Motorized potentiometer					29.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

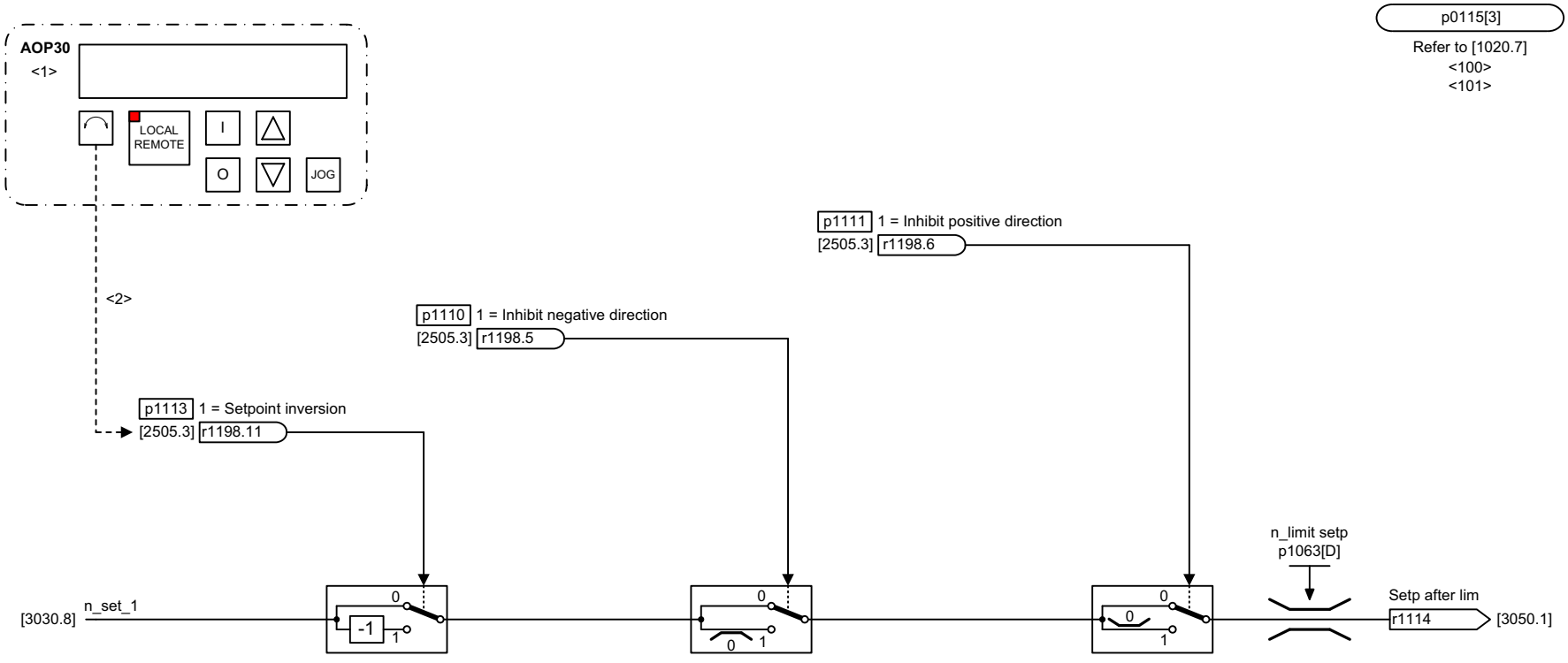


<1> AOP30 not at SINAMICS SM150.
<2> Only active in LOCAL mode (r0807.0 = 1) [2501.2].
<3> Jogging can only be activated in the following operating states (sequencer see [2610]):
- For SERVO and VECTOR: In the “Ready to start (S2)“ operating state.
- For VECTORGL and VECTORMV: In the “Operation (S4)“ operating strate.
<4> Only if control priority is with control panel with speed setpoint input.
<5> With simultaneous jog 1 and 2 (p1055 = p1056 = 1) the last setpoint remains effective (Freeze ramp-function generator).
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module “extended setpoint channel“ is activated (r0108.8 = 1).
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3030_51_eng.vsd	Function diagram	- 3030 -
Setpoint channel - Main/supplementary setpoint, setpoint scaling, jogging					15.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-140 3030 – Consigna principal/adicional, escalado de consignas, JOG

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

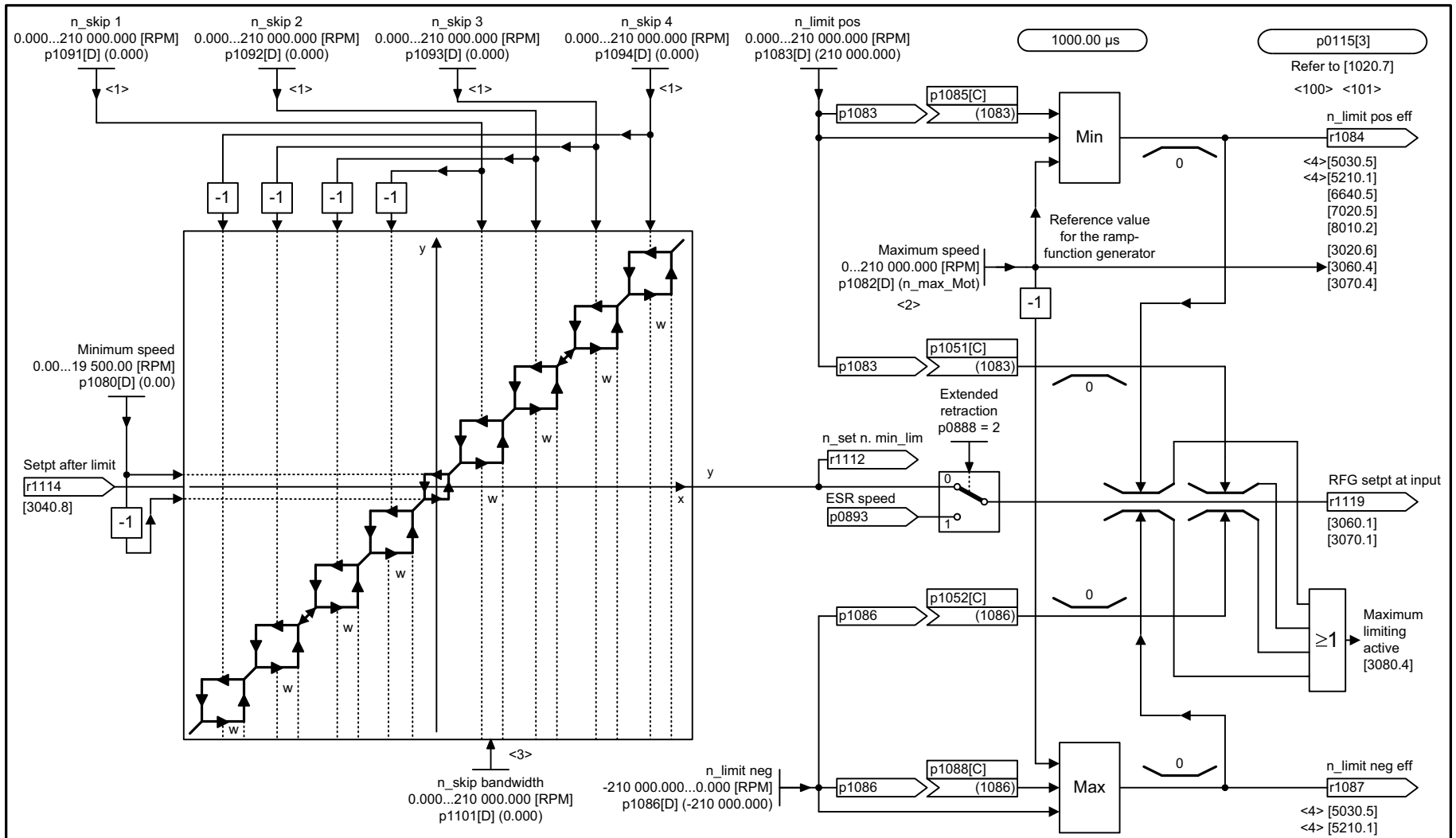


<1> AOP30 not at SINAMICS SM150.
<2> Only active in LOCAL mode (r0807.0 = 1) [2501.2]
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module “extended setpoint channel“ is activated (r0108.8 = 1).
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3040_51_eng.vsd	Function diagram	- 3040 -
Setpoint channel - Direction limitation and direction reversal					29.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-141 3040 – Limitación de sentido e inversión de sentido

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



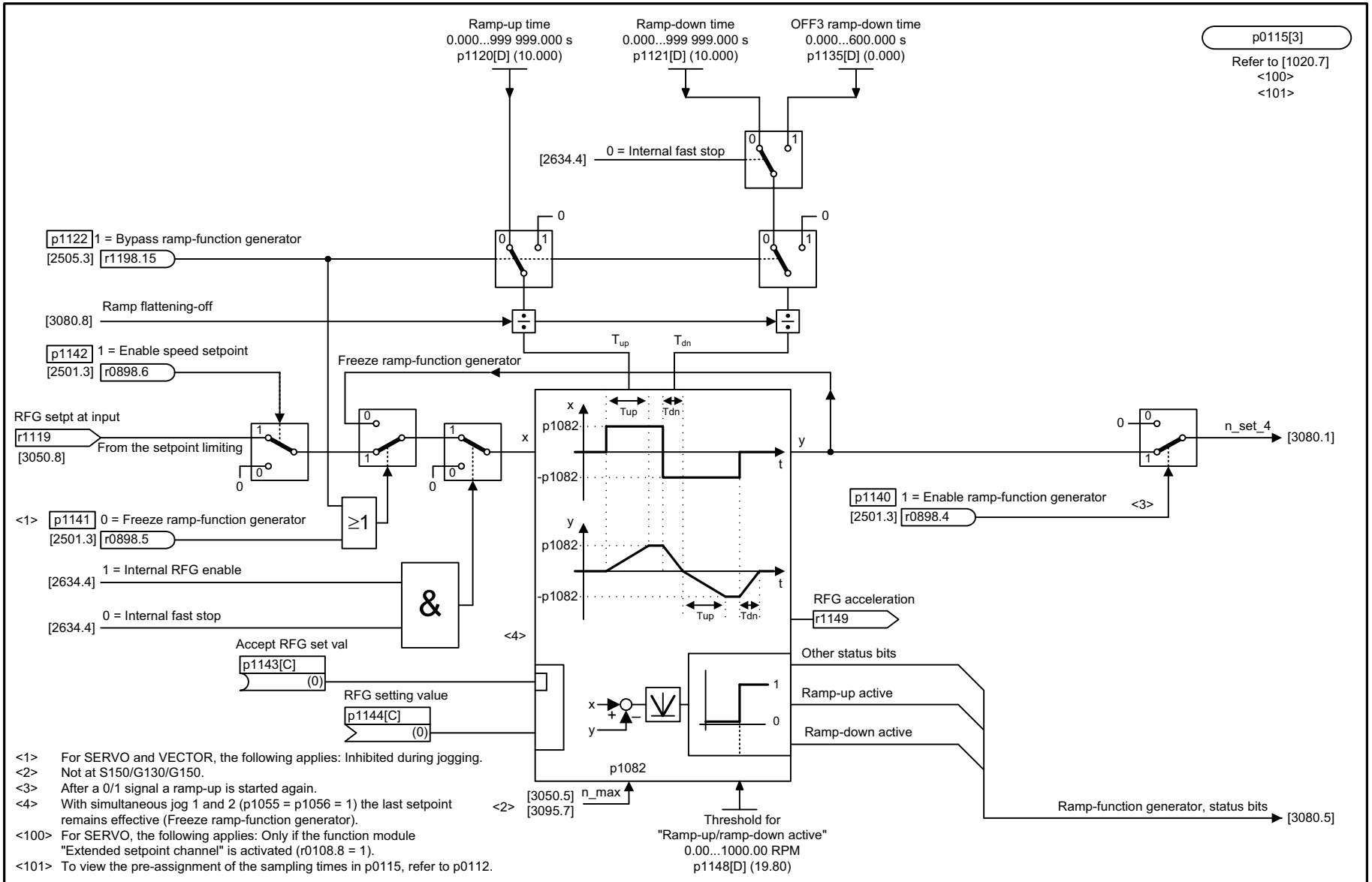
<1> A suppression speed of "0" de-activates the suppression speed bandwidth.
<2> The setting range of p1082 is limited to n_max_mot.
<3> If the drive is not stopped via the input setpoint, but via controlled intervention, the lower hysteresis branch is relevant after a subsequent run-up.
<4> Not at S150/G130/G150.
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module "Extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1). For r0108.8 = 0, [3095] applies for the generation of the speed limits.
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3050_51_eng.vsd	Function diagram	- 3050 -
Setpoint channel - Skip frequency bands and speed limitations					15.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-142 3050 – Bandas inhibidas y límites de velocidad

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

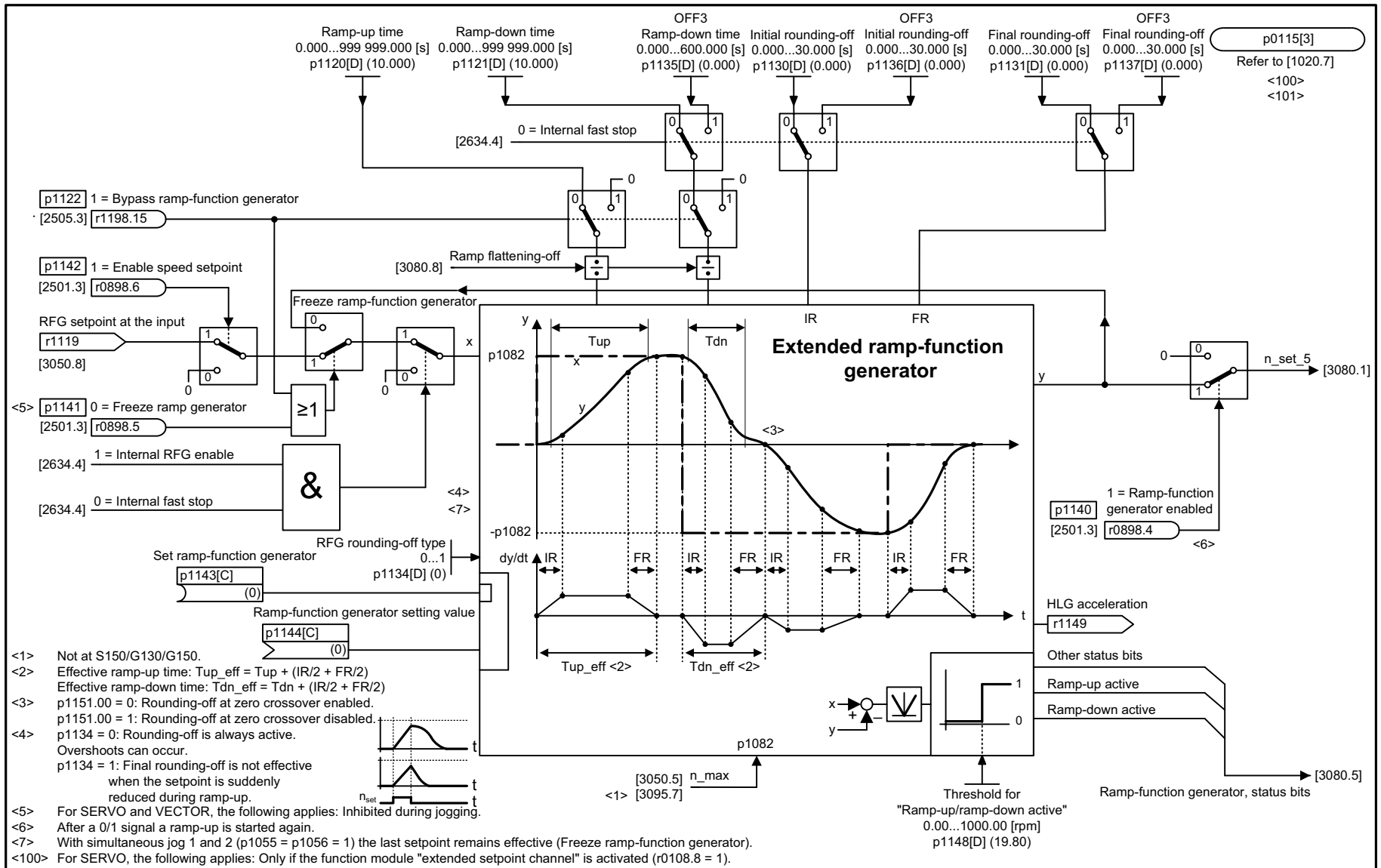
Figura 2-143 3060 – Generador de rampa simple



<1> For SERVO and VECTOR, the following applies: Inhibited during jogging.
<2> Not at S150/G130/G150.
<3> After a 0/1 signal a ramp-up is started again.
<4> With simultaneous jog 1 and 2 (p1055 = p1056 = 1) the last setpoint remains effective (Freeze ramp-function generator).
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module "Extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1).
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3060_51_eng.vsd	Function diagram	- 3060 -
Setpoint channel - Basic ramp-function generator					05.05.09 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

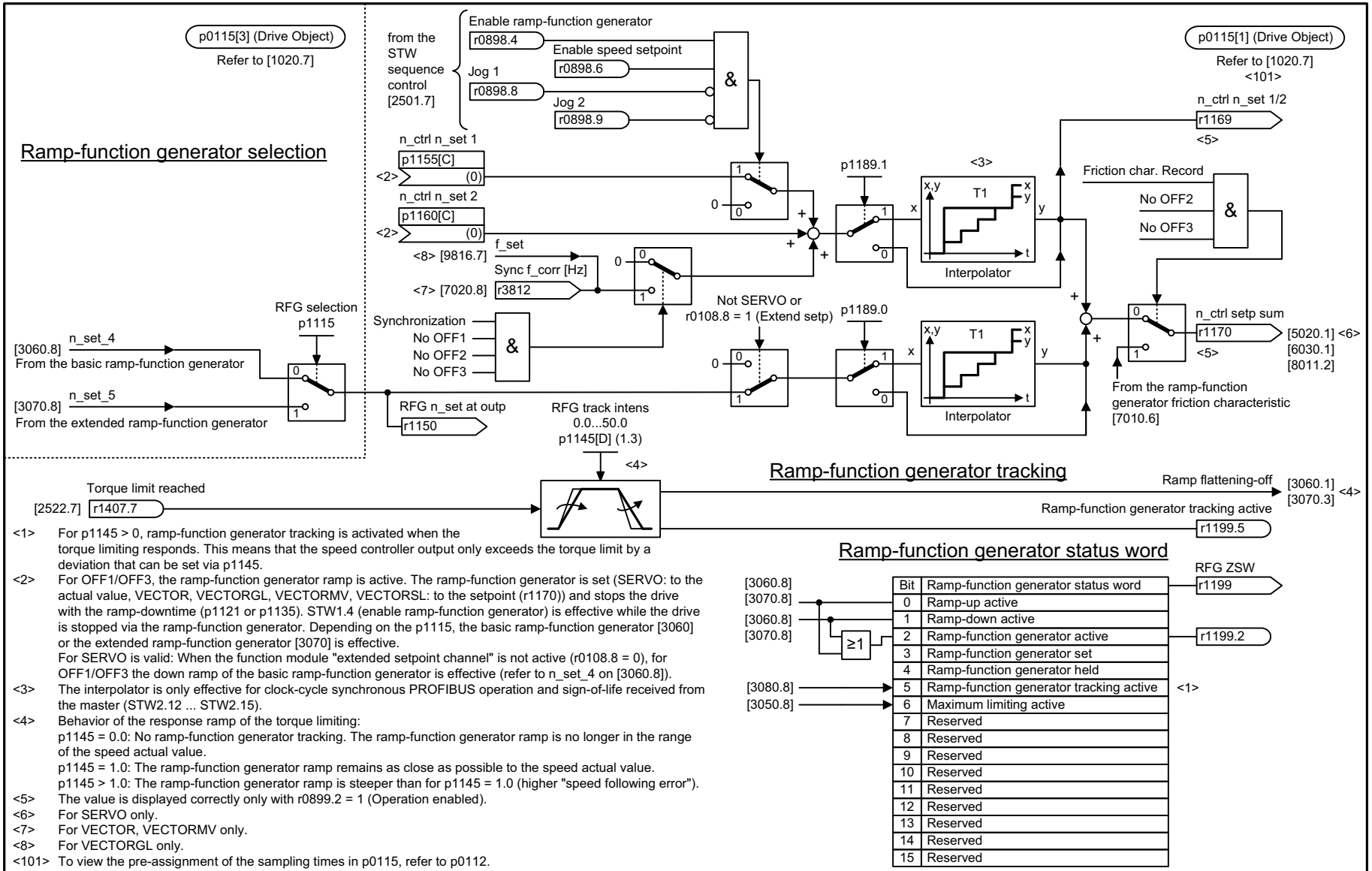


<1> Not at S150/G130/G150.
<2> Effective ramp-up time: Tup_eff = Tup + (IR/2 + FR/2)
Effective ramp-down time: Tdn_eff = Tdn + (IR/2 + FR/2)
<3> p1151.00 = 0: Rounding-off at zero crossover enabled.
p1151.00 = 1: Rounding-off at zero crossover disabled.
<4> p1134 = 0: Rounding-off is always active.
Overshoots can occur.
p1134 = 1: Final rounding-off is not effective when the setpoint is suddenly reduced during ramp-up.
<5> For SERVO and VECTOR, the following applies: Inhibited during jogging.
<6> After a 0/1 signal a ramp-up is started again.
<7> With simultaneous jog 1 and 2 (p1055 = p1056 = 1) the last setpoint remains effective (Freeze ramp-function generator).
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module "extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1).
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3070_51_eng.vsd	Function diagram	- 3070 -
Setpoint channel - Extended ramp-function generator					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-144 3070 – Generador de rampa avanzado

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



Bit	Ramp-function generator status word
0	Ramp-up active
1	Ramp-down active
2	Ramp-function generator active
3	Ramp-function generator set
4	Ramp-function generator held
5	Ramp-function generator tracking active
6	Maximum limiting active
7	Reserved
8	Reserved
9	Reserved
10	Reserved
11	Reserved
12	Reserved
13	Reserved
14	Reserved
15	Reserved

<1> For p1145 > 0, ramp-function generator tracking is activated when the torque limiting responds. This means that the speed controller output only exceeds the torque limit by a deviation that can be set via p1145.

<2> For OFF1/OFF3, the ramp-function generator ramp is active. The ramp-function generator is set (SERVO: to the actual value, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL: to the setpoint (r1170)) and stops the drive with the ramp-downtime (p1121 or p1135). STW1.4 (enable ramp-function generator) is effective while the drive is stopped via the ramp-function generator. Depending on the p1115, the basic ramp-function generator [3060] or the extended ramp-function generator [3070] is effective.
For SERVO is valid: When the function module "extended setpoint channel" is not active (r0108.8 = 0), for OFF1/OFF3 the down ramp of the basic ramp-function generator is effective (refer to n_set_4 on [3060.8]).

<3> The interpolator is only effective for clock-cycle synchronous PROFIBUS operation and sign-of-life received from the master (STW2.12 ... STW2.15).

<4> Behavior of the response ramp of the torque limiting:
p1145 = 0.0: No ramp-function generator tracking. The ramp-function generator ramp is no longer in the range of the speed actual value.
p1145 = 1.0: The ramp-function generator ramp remains as close as possible to the speed actual value.
p1145 > 1.0: The ramp-function generator ramp is steeper than for p1145 = 1.0 (higher "speed following error").

<5> The value is displayed correctly only with r0899.2 = 1 (Operation enabled).

<6> For SERVO only.

<7> For VECTOR, VECTORMV only.

<8> For VECTORGL only.

<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3080_51_eng.vsd	Function diagram	- 3080 -
Setpoint channel - Ramp-function generator selection, status word, tracking					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-145 3080 – Selección, palabra de estado y corrección del generador de rampa

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

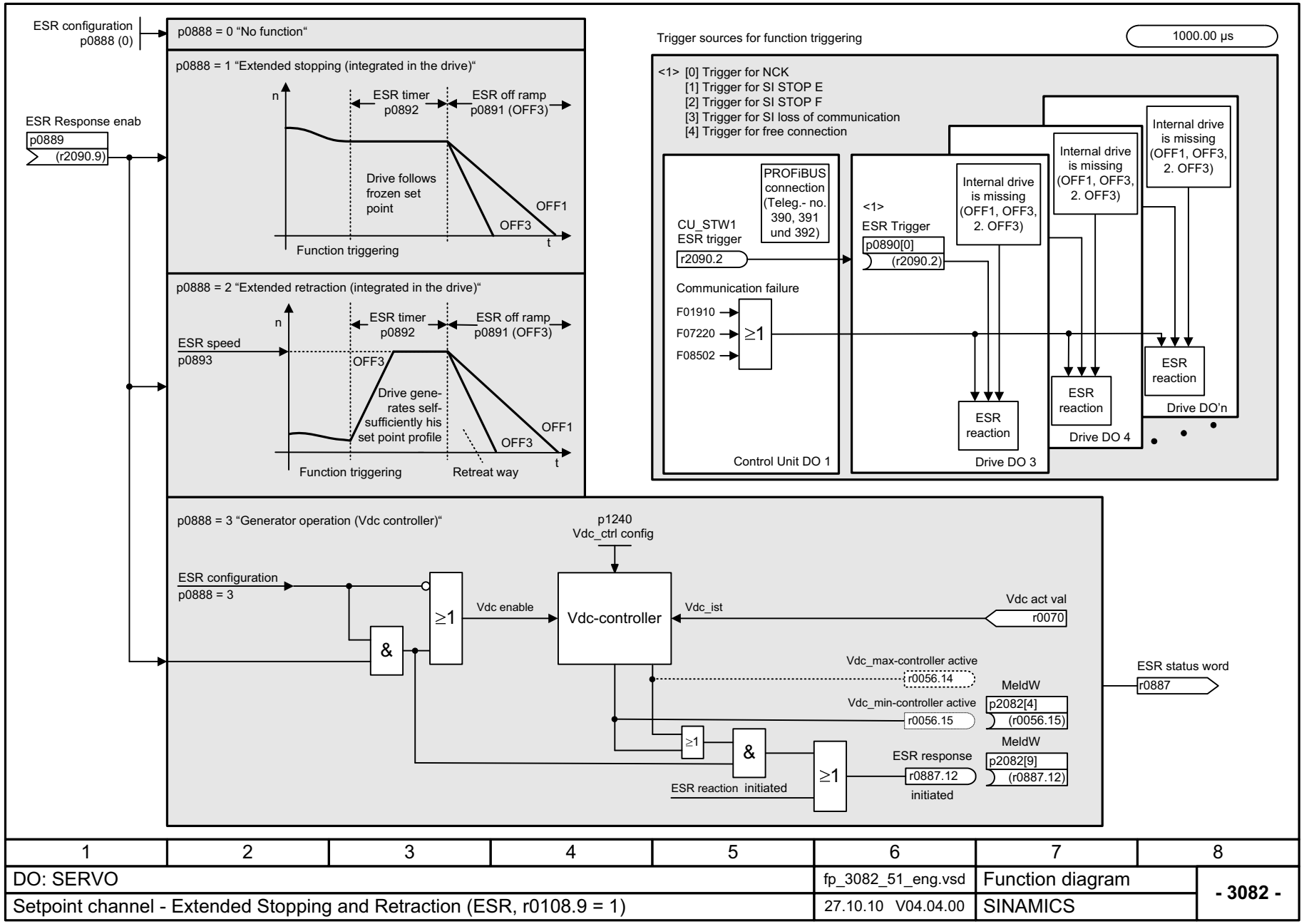
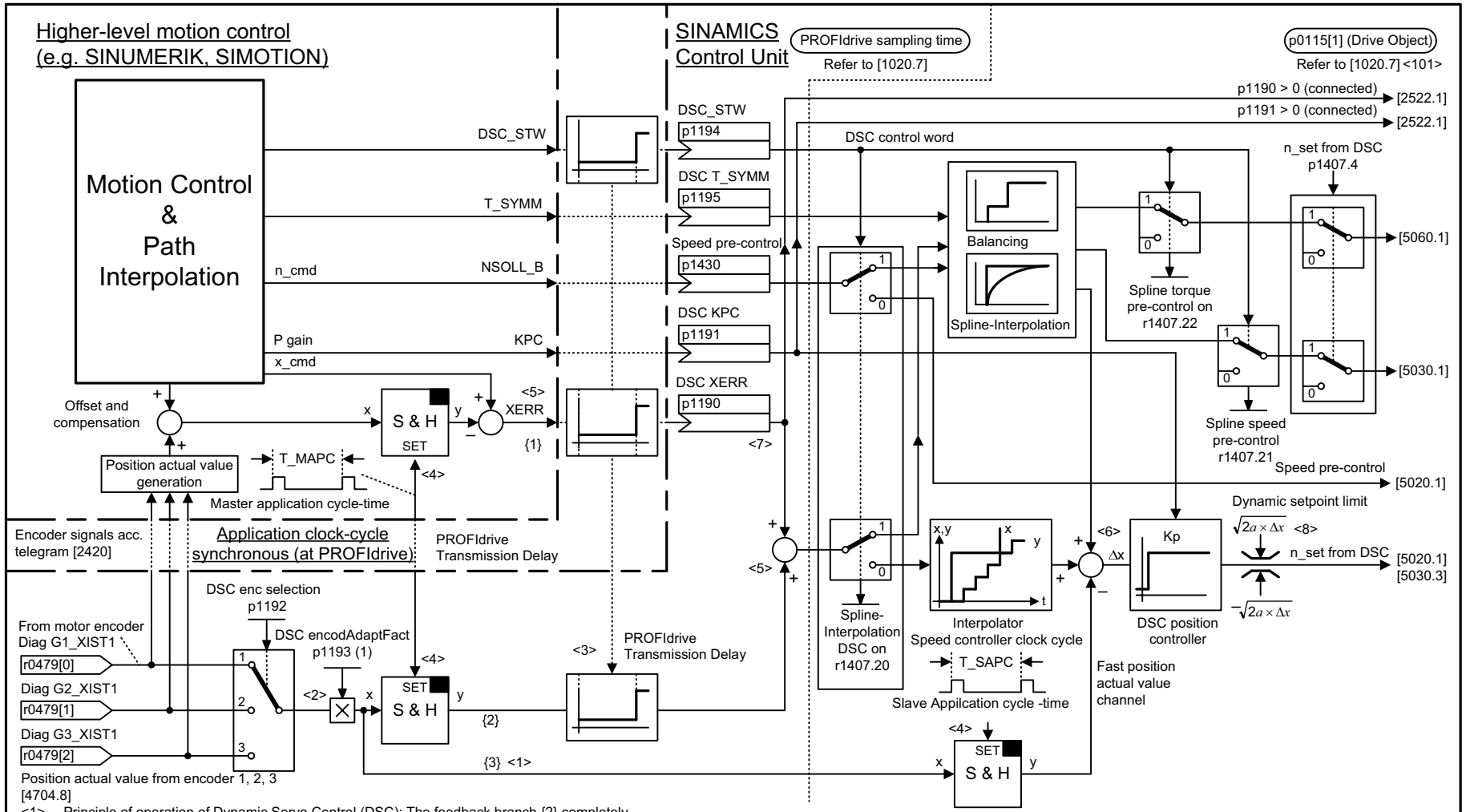


Figura 2-146 3082 – Parada y retirada ampliadas (ESR, r0108.9 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3082_51_eng.vsd	Function diagram	- 3082 -
Setpoint channel - Extended Stopping and Retraction (ESR, r0108.9 = 1)					27.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Principle of operation of Dynamic Servo Control (DSC): The feedback branch {2} completely compensates the feedback coupling branch {1} in respect of the position actual value sent from the drive. The fast actual value channel {3} allows for a high dynamic performance and high Kv factors.

<2> For the motor encoder (p1192 = 1) p1193 = 1 is effective.
When using encoder 2 or 3 (p1192 = 2, 3), p1193 corresponds to the "Increments per motor encoder revolution/increments of the encoder selected (2, 3) during one motor rotation" (considering gear ratios and also different encoder lines and fine resolutions).

<3> The deadtime for the PROFIdrive data transfer is set automatically.

<4> Sample & Hold element; refer to [1021].

<5> The position deviation must be referred to the increments of the motor including the fine resolution.

<6> Normalization of KPC: If signal Δx = 1 motor revolution and KPC = 1, then "n_set from DSC" = 0.001 motor revolutions/s.

<7> Clock-synchronous operation must be active for DSC.

<8> Only for p1400.17 = 1 and at limitation becomes p1407.19 = 1.

<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3090_01_eng.vsd	Function diagram	- 3090 -
Setpoint channel - Dynamic Servo Control (DSC) linear and DSC spline (r0108.6 = 1)					21.05.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-147 3090 – Dynamic Servo Control (DSC) lineal y DSC Spline (r0108.6 = 1)

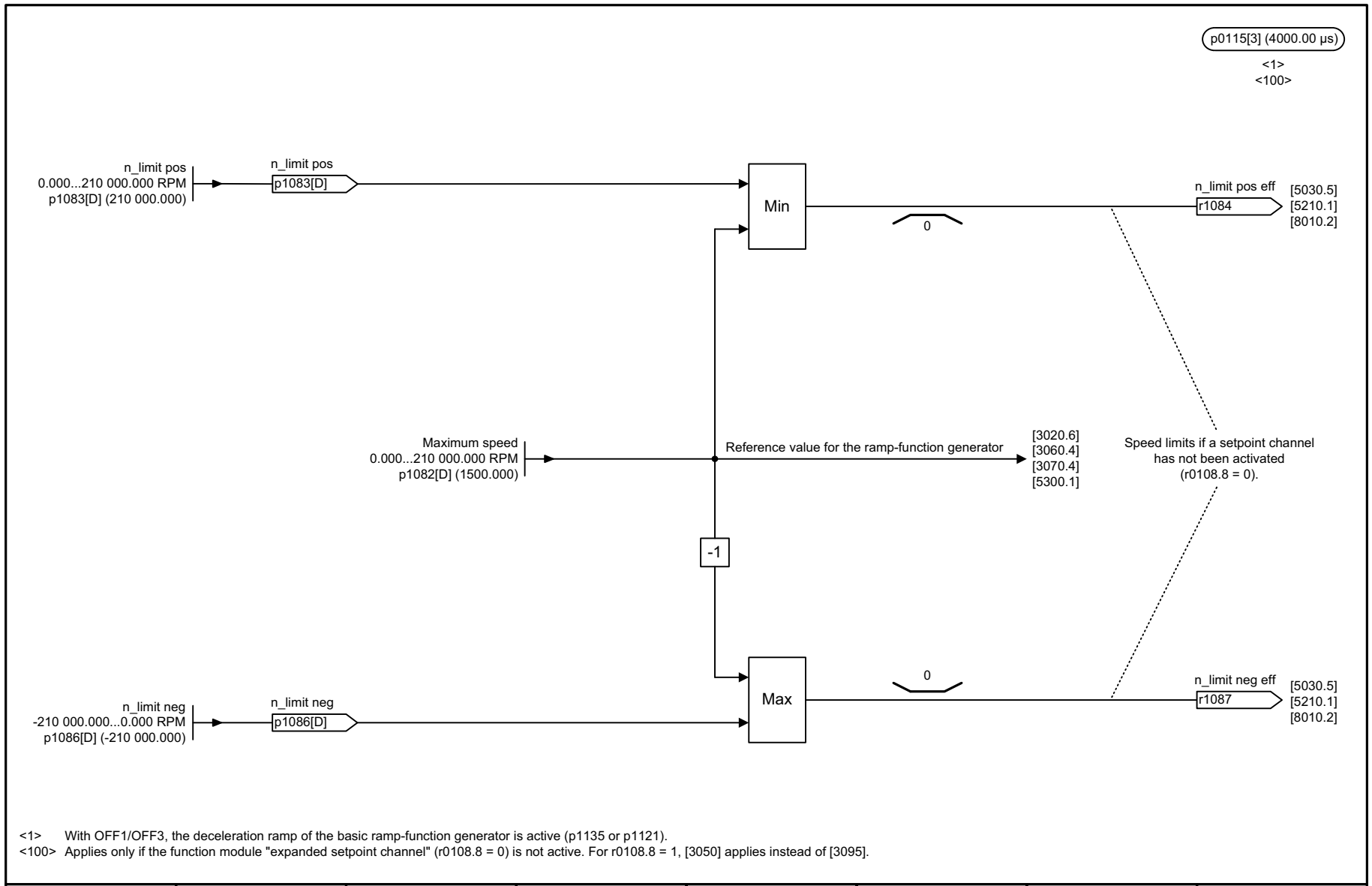
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.14 Canal de consigna no activado

Esquemas de funciones

3095 – Formación de límites de velocidad (r0108.8 = 0) 2-1680

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> With OFF1/OFF3, the deceleration ramp of the basic ramp-function generator is active (p1135 or p1121).
<100> Applies only if the function module "expanded setpoint channel" (r0108.8 = 0) is not active. For r0108.8 = 1, [3050] applies instead of [3095].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3095_01_eng.vsd	Function diagram	- 3095 -
Setpoint channel not activated - Generating the speed limits (r0108.8 = 0)					15.05.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-148 3095 – Formación de límites de velocidad (r0108.8 = 0)

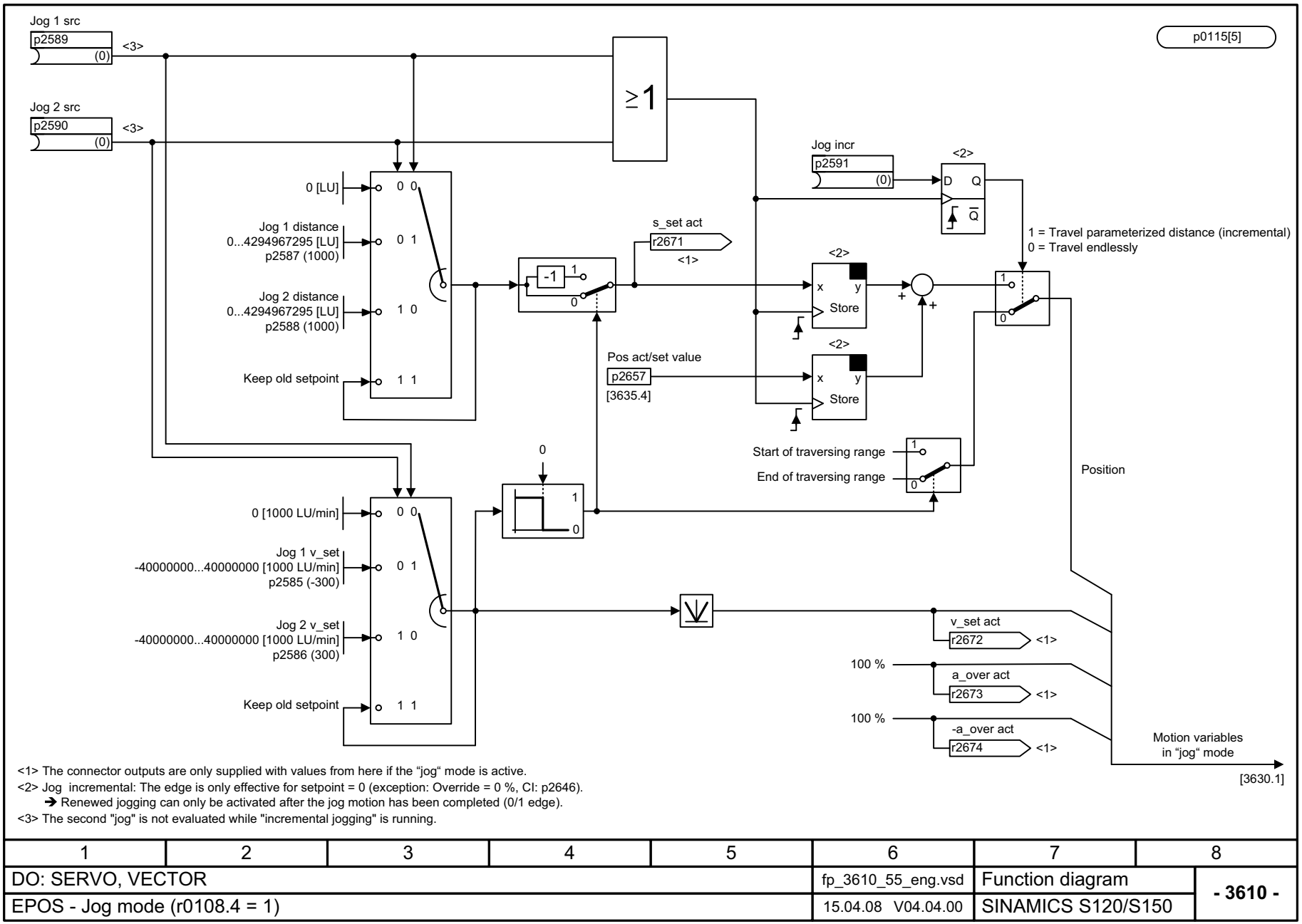
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.15 Posicionador simple (PosS/EPOS)

Esquemas de funciones

3610 – Modo de operación JOG (r0108.4 = 1)	2-1682
3612 – Modo de op. Referenciado/búsqueda del punto de referencia (r0108.4 = 1)(p2597 = señal 0)	2-1683
3614 – Modo Referenciado al vuelo (r0108.4 = 1) (p2597 = señal 1)	2-1684
3615 – Modo de operación Bloques de desplazamiento Cambio de bloque externo (r0108.4 = 1)	2-1685
3616 – Modo de operación Bloques de desplazamiento (r0108.4 = 1)	2-1686
3617 – Desplazamiento a tope fijo	2-1687
3618 – Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI, valores dinámicos (r0108.4 = 1)	2-1688
3620 – Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI (r0108.4 = 1)	2-1689
3625 – Control de modos de operación (r0108.4 = 1)	2-1690
3630 – Limitaciones de la zona de desplazamiento (r0108.4 = 1)	2-1691
3635 – Interpolador (r0108.4 = 1)	2-1692
3640 – Palabra de mando Selección de bloque/selección MDI (r0108.4 = 1)	2-1693
3645 – Palabra de estado 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)	2-1694
3646 – Palabra de estado 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)	2-1695
3650 – Palabra de estado Bloque de desplazamiento activo/MDI activo (r0108.4 = 1)	2-1696

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

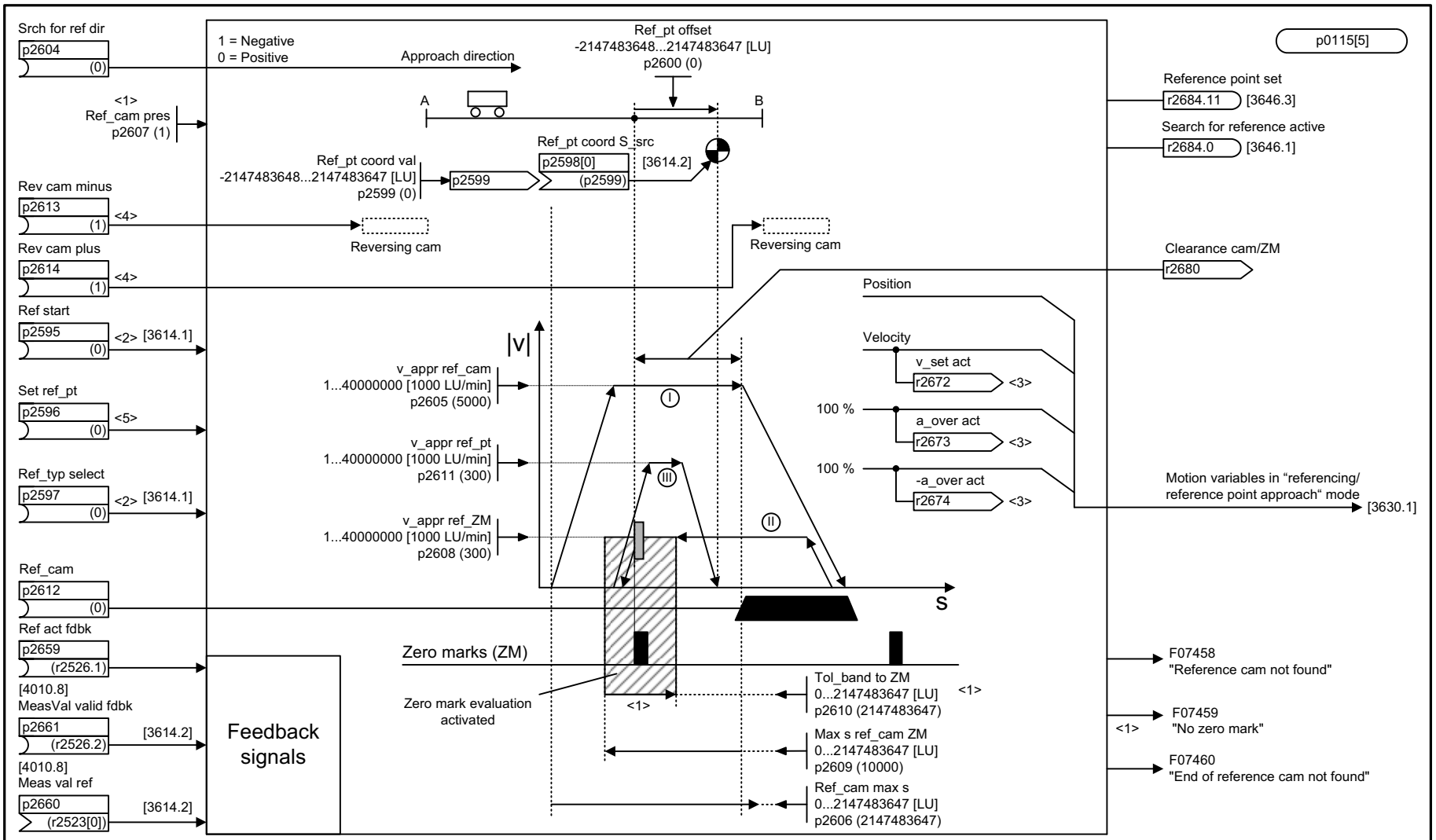


<1> The connector outputs are only supplied with values from here if the "jog" mode is active.
<2> Jog incremental: The edge is only effective for setpoint = 0 (exception: Override = 0 %, CI: p2646).
➔ Renewed jogging can only be activated after the jog motion has been completed (0/1 edge).
<3> The second "jog" is not evaluated while "incremental jogging" is running.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3610_55_eng.vsd	Function diagram	- 3610 -
EPOS - Jog mode (r0108.4 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-149 3610 – Modo de operación JOG (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



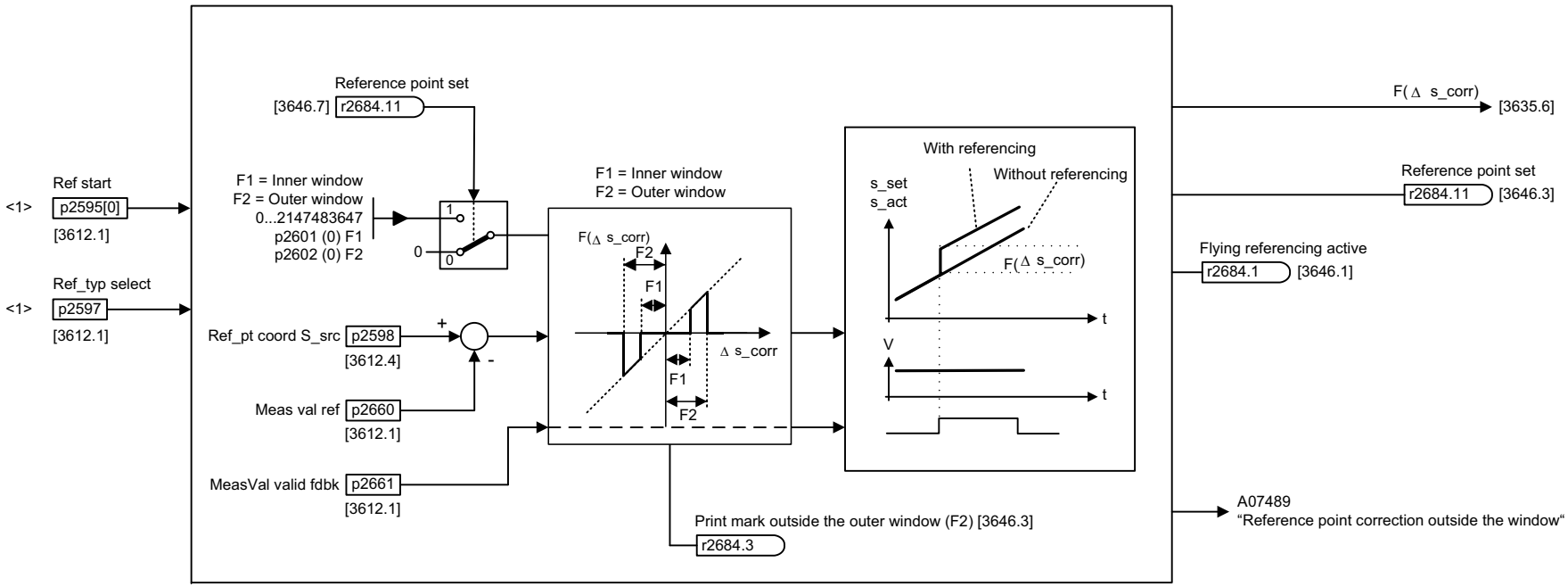
[4010.8] <1> If no reference cam exists, the axis directly moves to the zero mark (in the defined start direction). Without a reference cam, the tolerance bandwidth is not evaluated.
<2> When "flying referencing" is selected (passive referencing, p2597 = 1 signal), this function diagram is of no significance => refer to [3614].
<3> The connector outputs are only supplied with values from here if the "referencing" mode is active.
<4> The reversing cams are low active. When a cam is actuated, motion (reference cam search) is continued in the opposite direction.
<5> Reference point setting is only effective in the initial state [3625].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3612_55_eng.vsd	Function diagram	- 3612 -
EPOS - Referencing/reference point approach mode (r0108.4 = 1) (p2597 = 0 signal)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-150 3612 – Modo de op. Referenciado/búsqueda del punto de referencia (r0108.4 = 1)(p2597 = señal 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

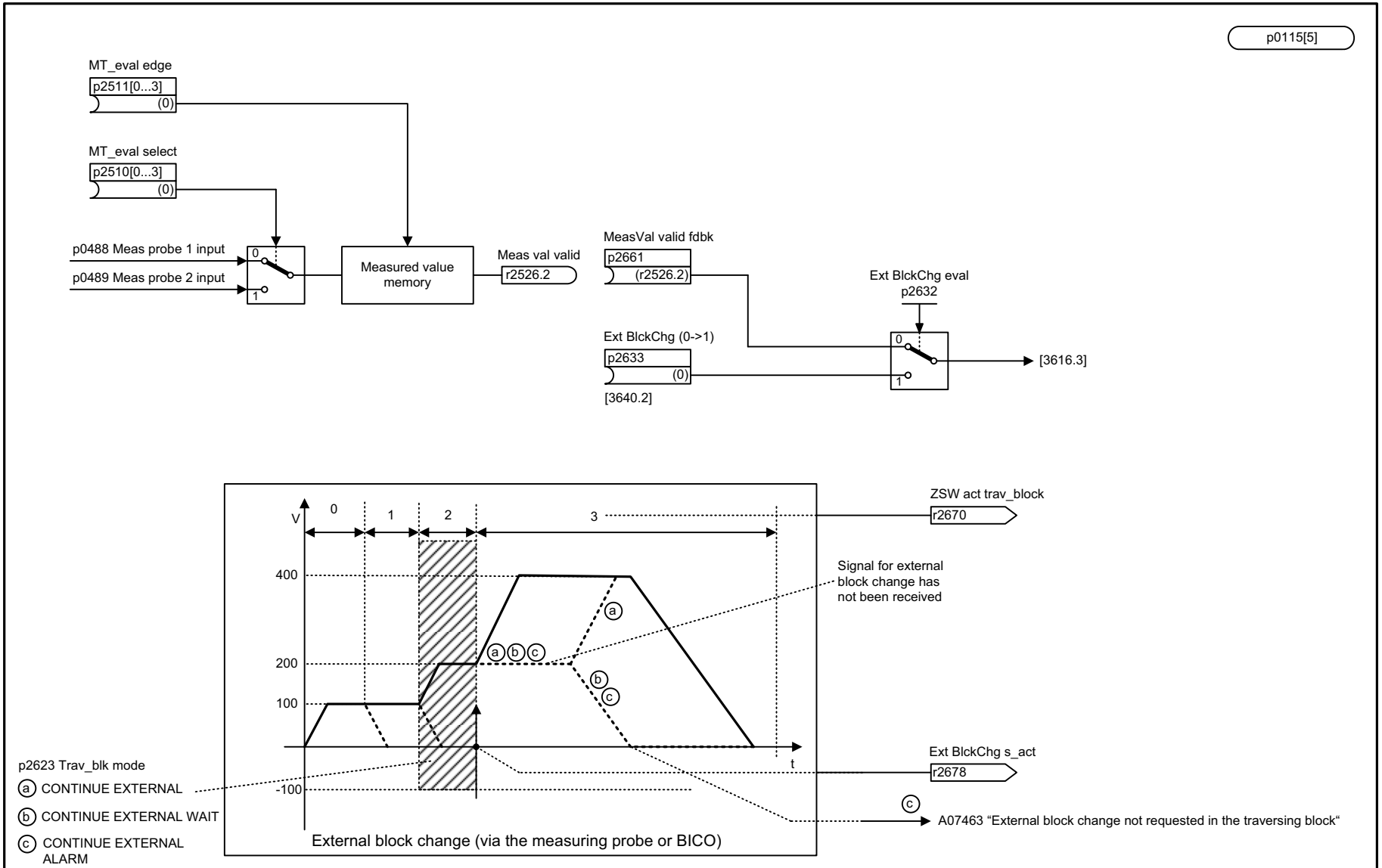
Figura 2-151 3614 – Modo Referenciado al vuelo (r0108.4 = 1) (p2597 = señal 1)



<1> When "reference point approach" is selected (active referencing p2597 = 0 signal), this function diagram is of no significance => refer to [3612].
Active traversing is not directly associated with the "flying referencing" mode (passive referencing, p2597 = 1 signal).
The mode can be superimposed on the "jog" [3610], "traversing blocks" [3614] and "direct setpoint input/MDI" [3618] modes!

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3614_55_eng.vsd	Function diagram	- 3614 -
EPOS - Flying referencing mode (r0108.4 = 1) (p2597 = 1 signal)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

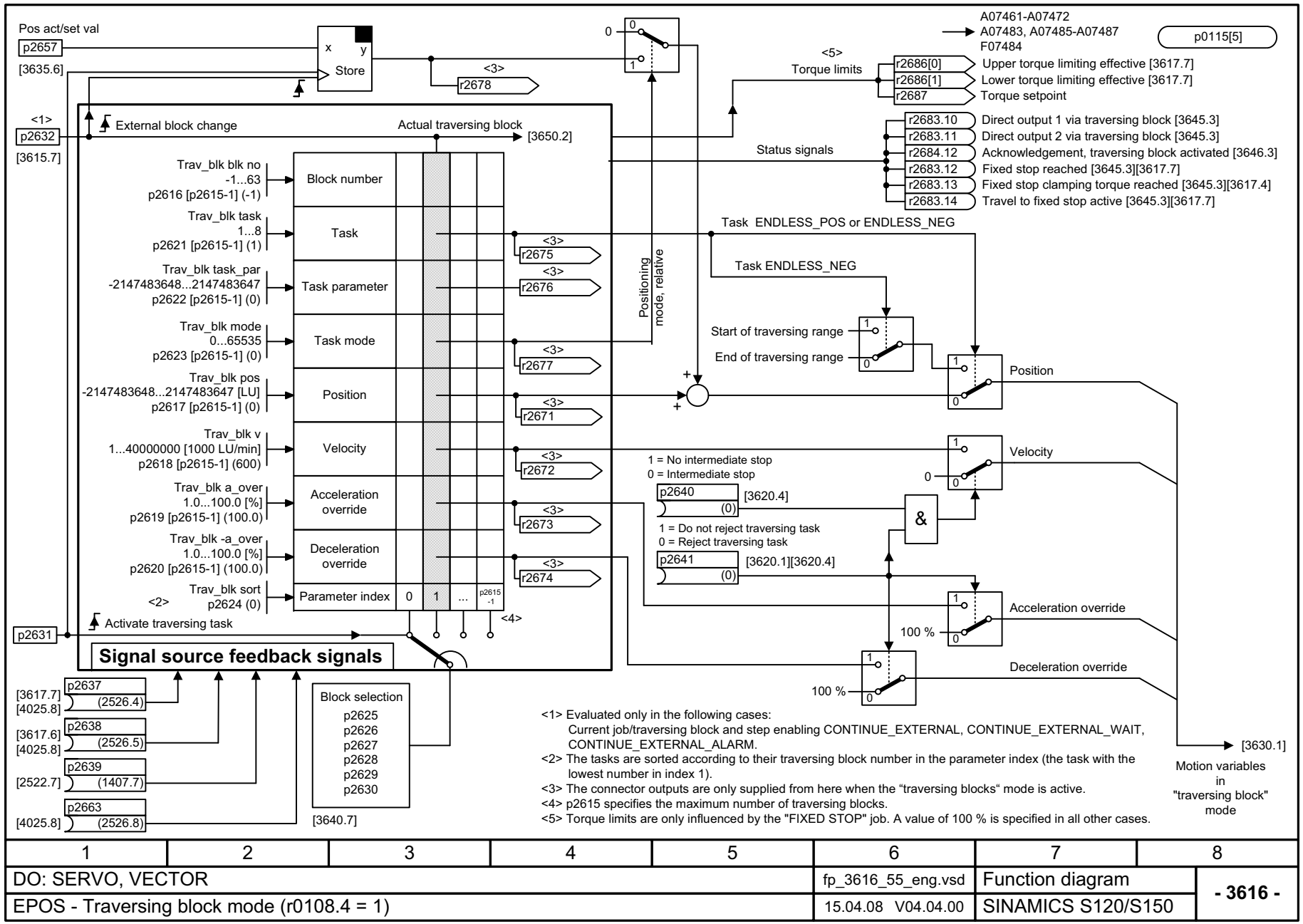
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3615_55_eng.vsd	Function diagram	- 3615 -
EPOS - Traversing block mode, external block change (r0108.4 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-152 3615 – Modo de operación Bloques de desplazamiento Cambio de bloque externo (r0108.4 = 1)

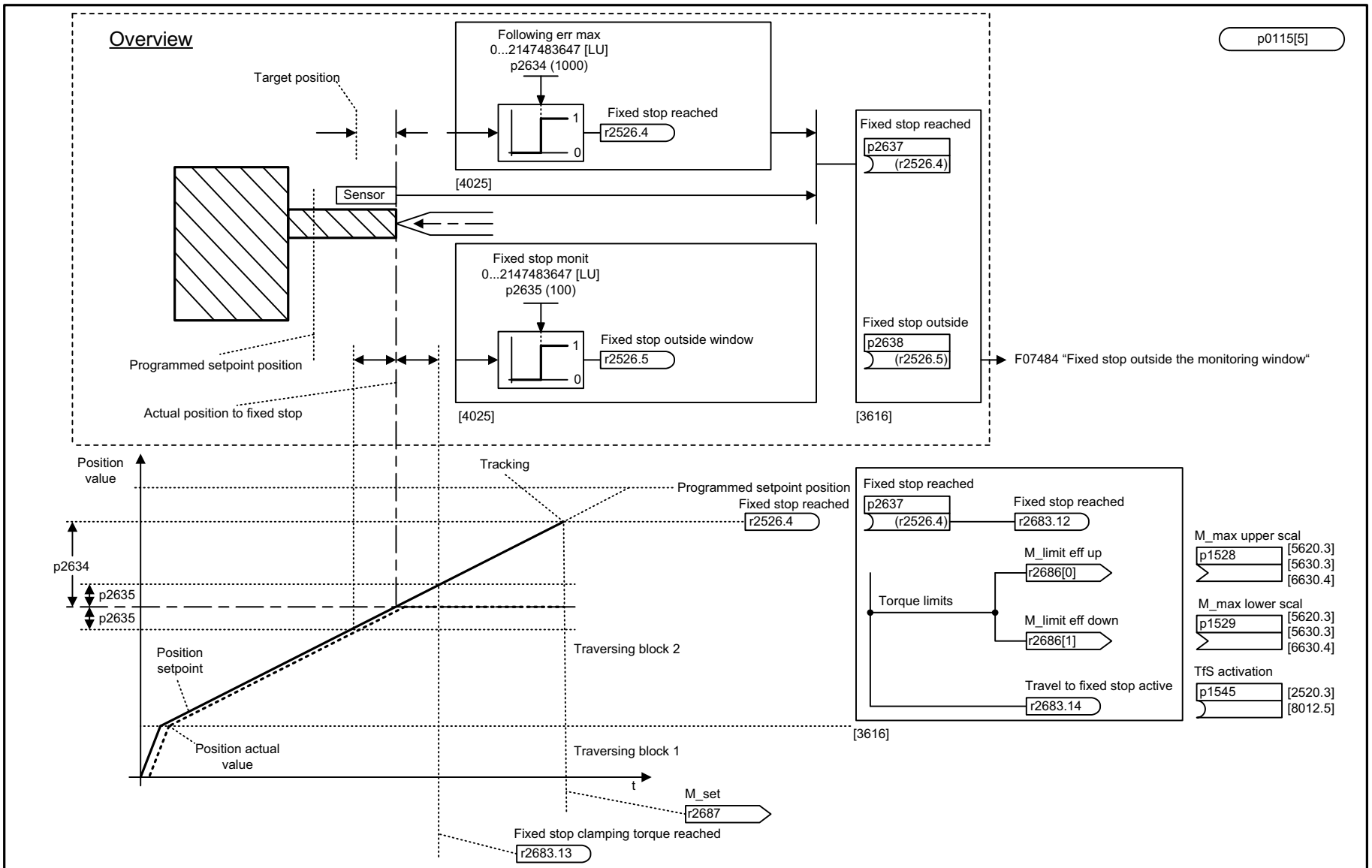
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3616_55_eng.vsd	Function diagram	- 3616 -
EPOS - Traversing block mode (r0108.4 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-153 3616 – Modo de operación Bloques de desplazamiento (r0108.4 = 1)

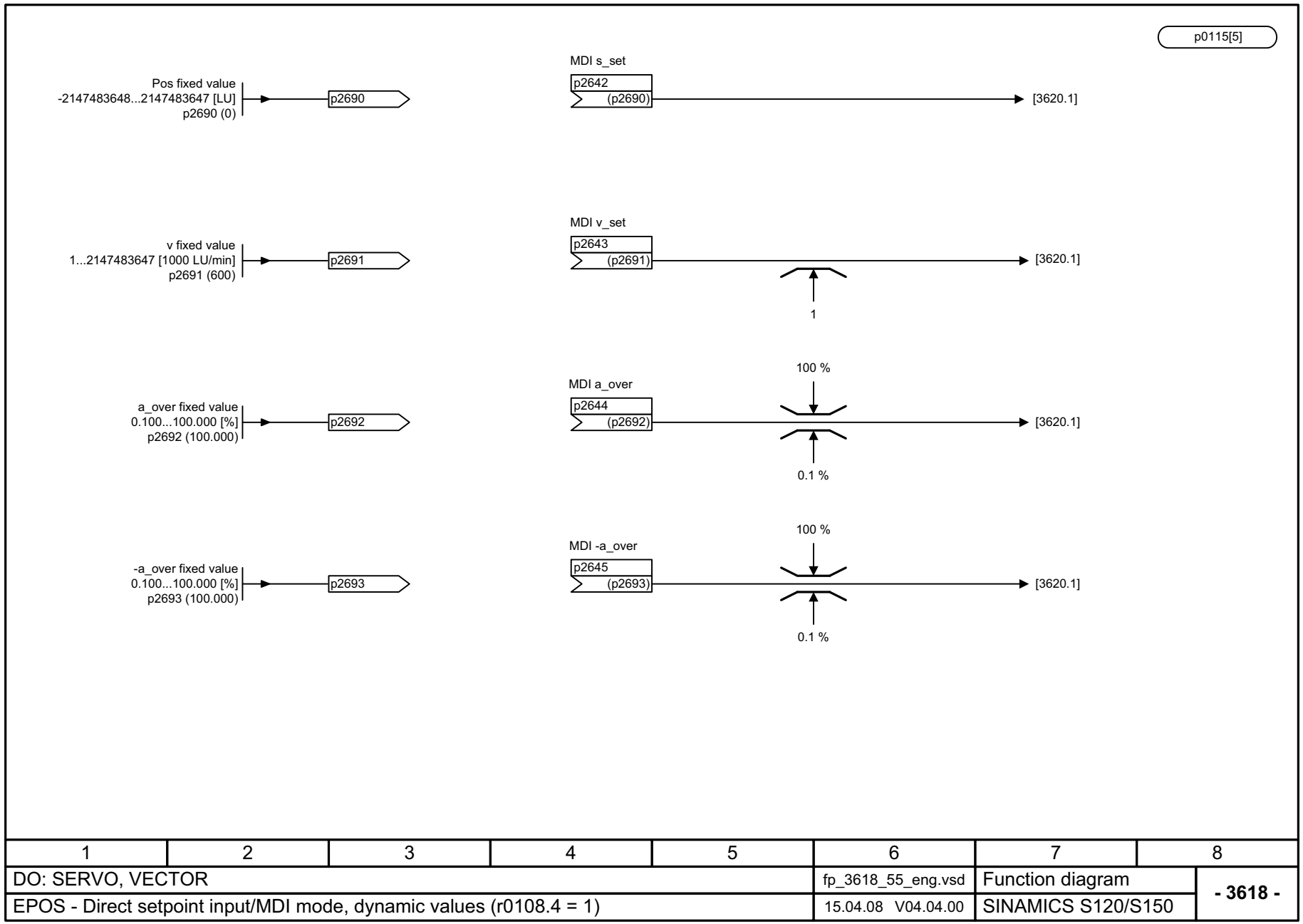
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3617_55_eng.vsd	Function diagram	- 3617 -
EPOS - Travel to fixed stop (r0108.4 = 1)					19.05.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-154 3617 – Desplazamiento a tope fijo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3618_55_eng.vsd	Function diagram	- 3618 -
EPOS - Direct setpoint input/MDI mode, dynamic values (r0108.4 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-155 3618 – Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI, valores dinámicos (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

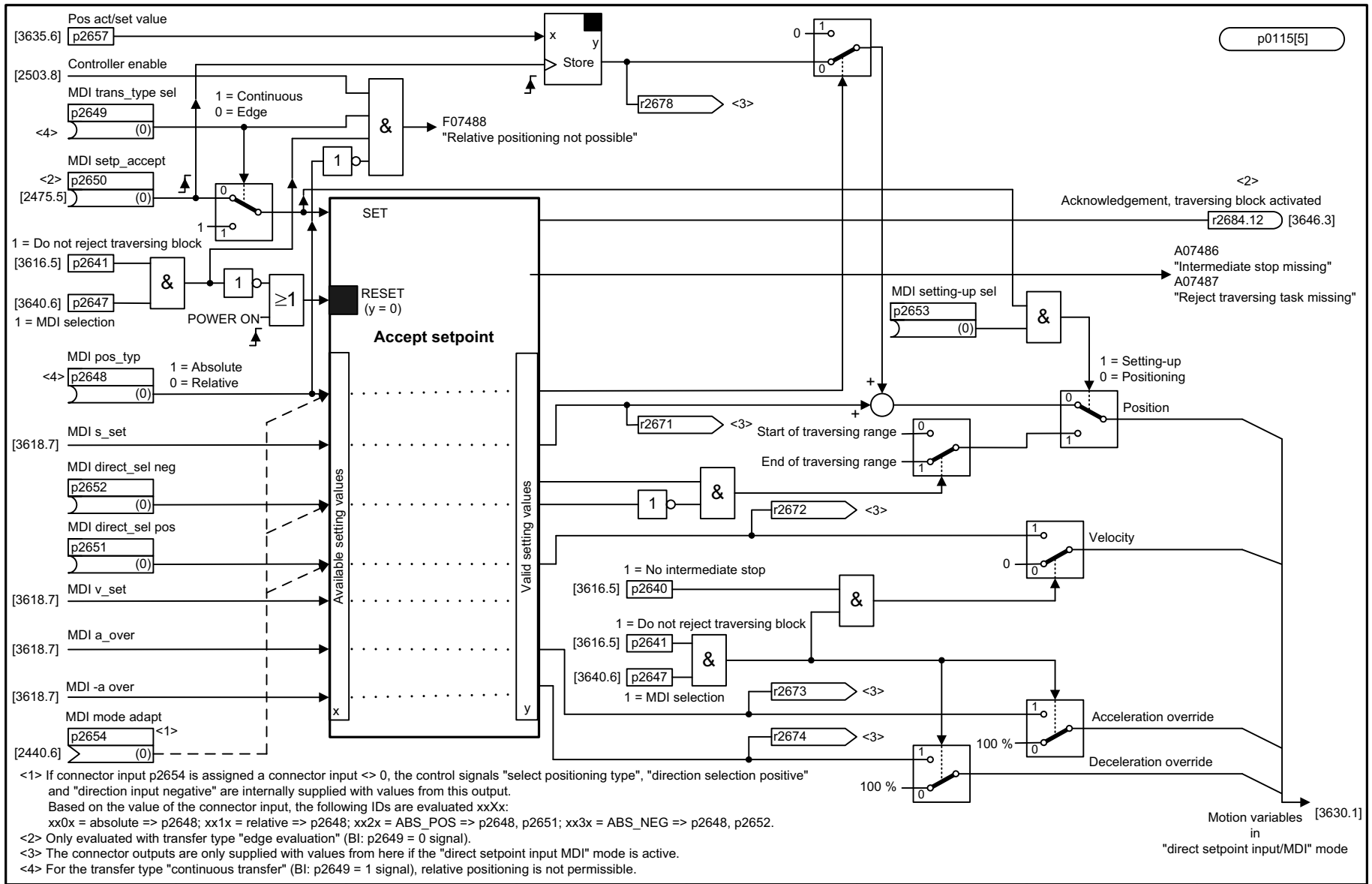
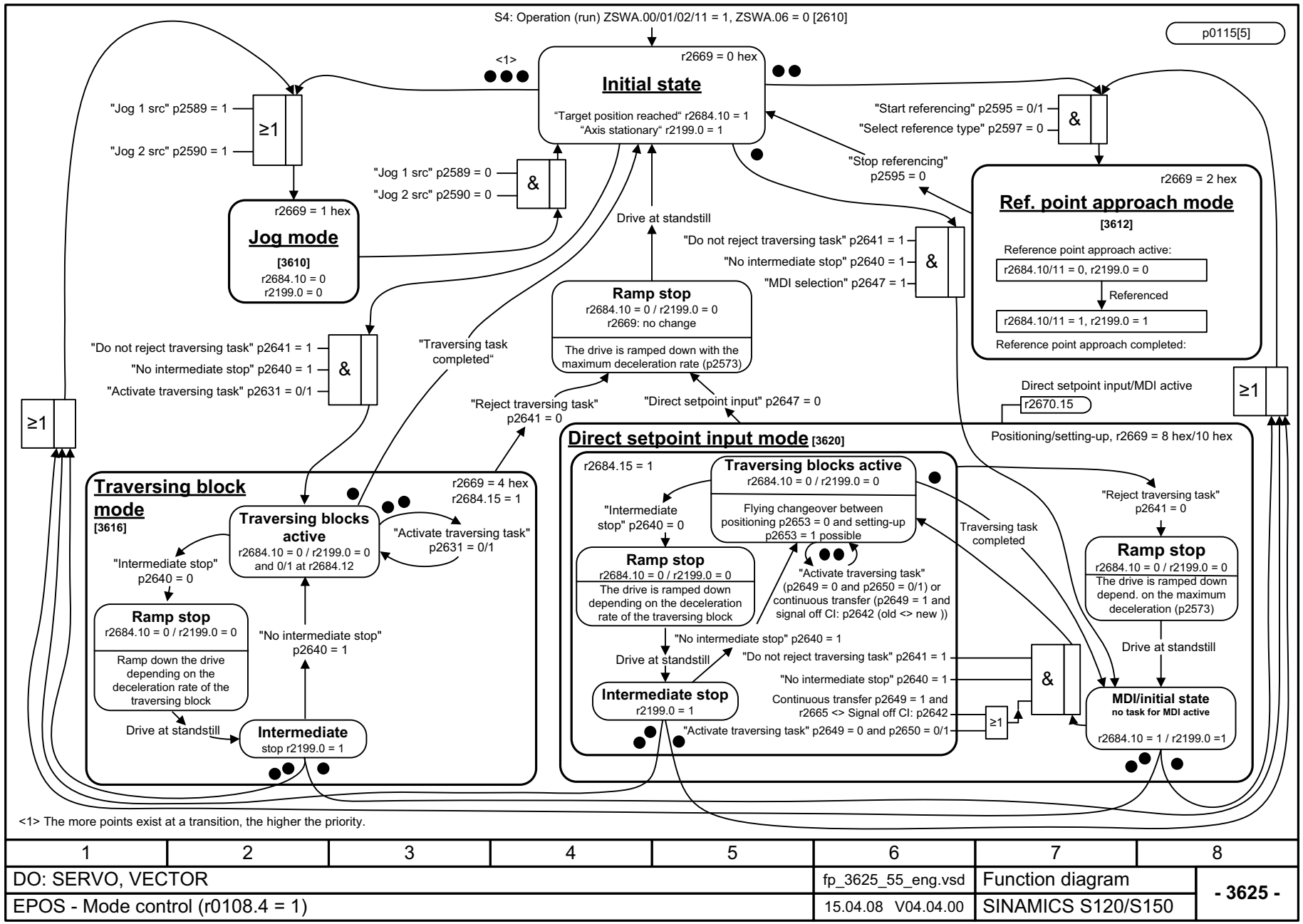


Figura 2-156 3620 – Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI (r0108.4 = 1)

<1> If connector input p2654 is assigned a connector input <> 0, the control signals "select positioning type", "direction selection positive" and "direction input negative" are internally supplied with values from this output.
Based on the value of the connector input, the following IDs are evaluated xxXx:
xx0x = absolute => p2648; xx1x = relative => p2648; xx2x = ABS_POS => p2648, p2651; xx3x = ABS_NEG => p2648, p2652.
<2> Only evaluated with transfer type "edge evaluation" (BI: p2649 = 0 signal).
<3> The connector outputs are only supplied with values from here if the "direct setpoint input MDI" mode is active.
<4> For the transfer type "continuous transfer" (BI: p2649 = 1 signal), relative positioning is not permissible.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3620_55_eng.vsd	Function diagram	- 3620 -
EPOS - Direct setpoint input/MDI mode (r0108.4 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

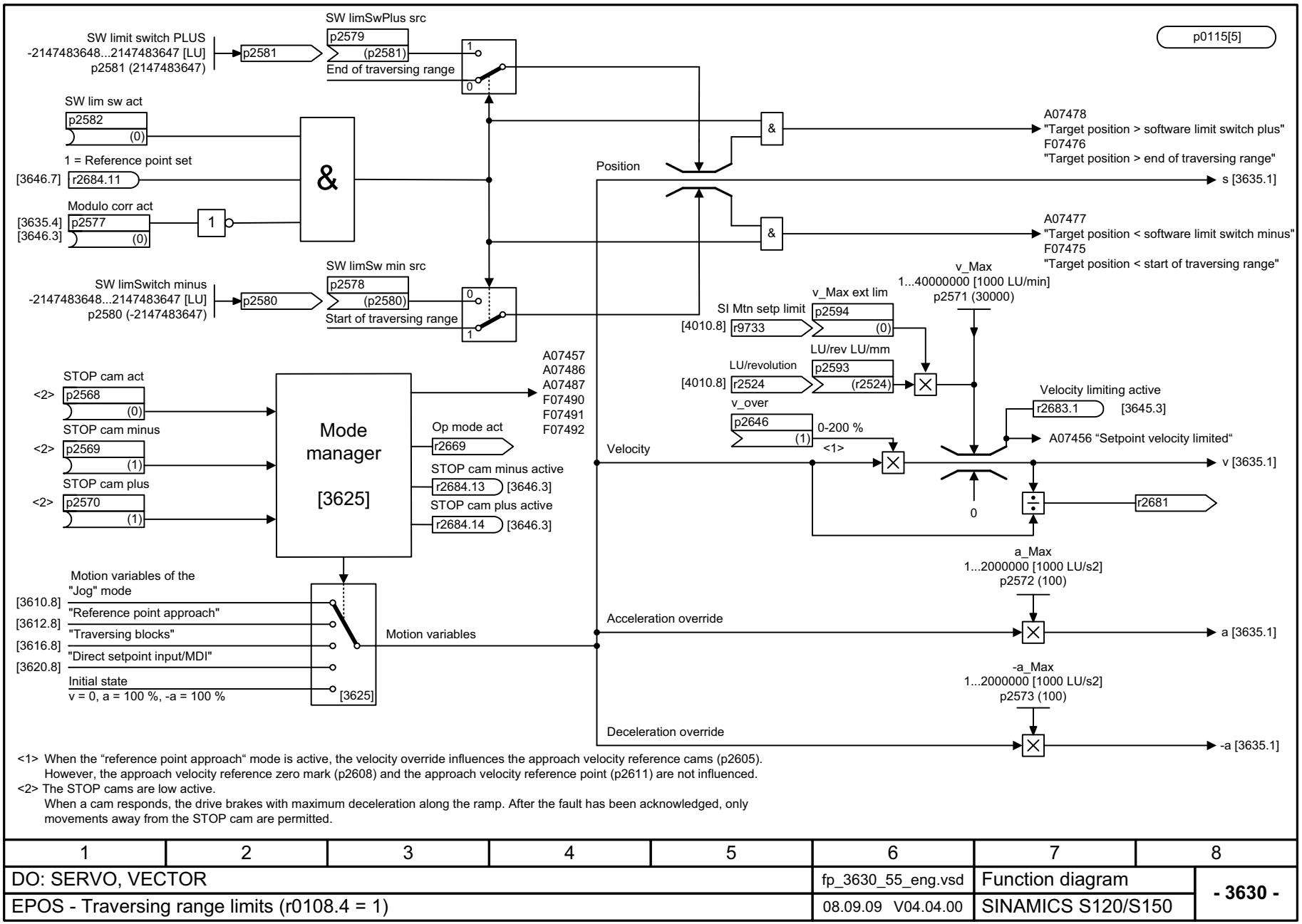
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3625_55_eng.vsd	Function diagram	- 3625 -
EPOS - Mode control (r0108.4 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-157 3625 – Control de modos de operación (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



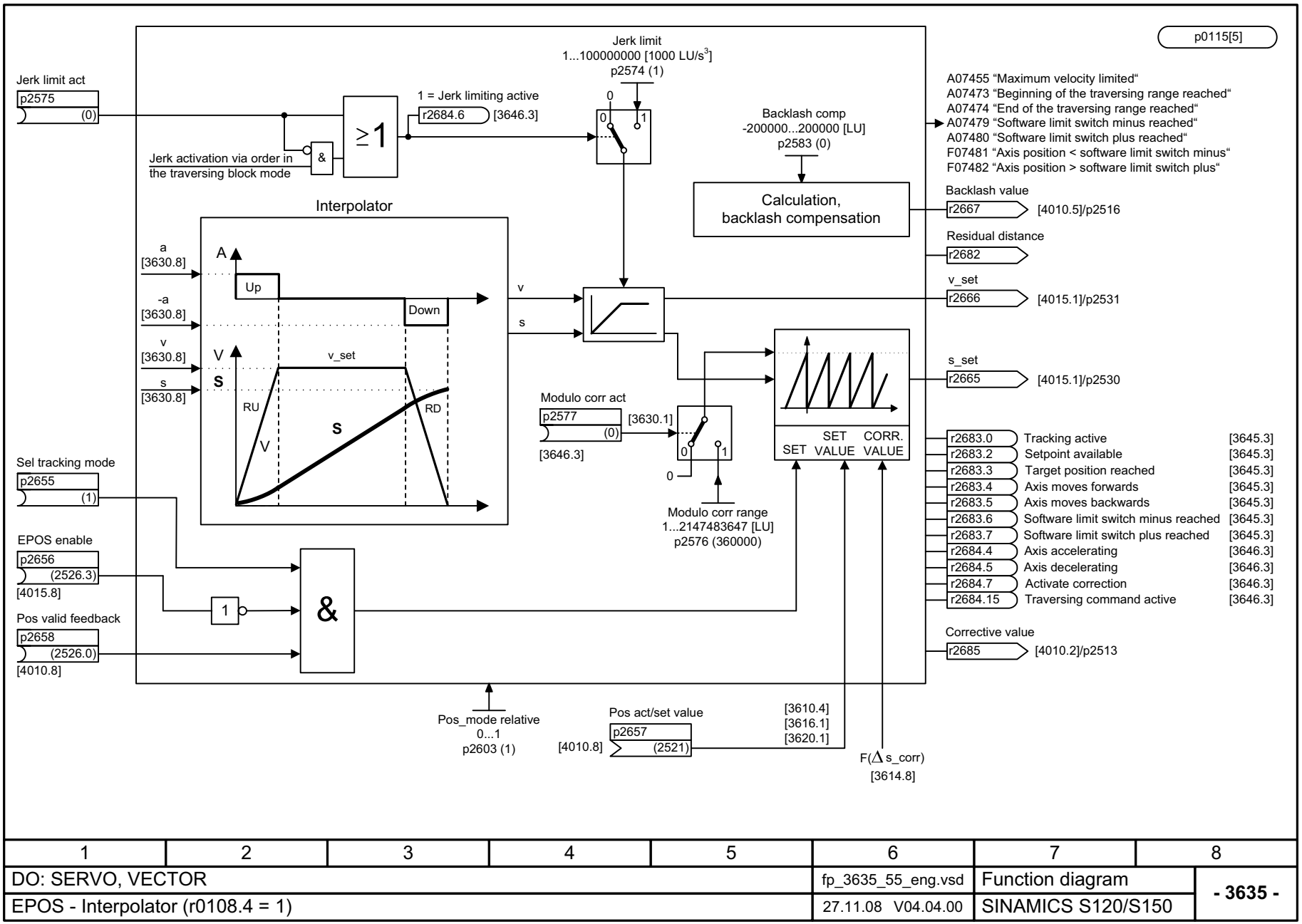
<1> When the "reference point approach" mode is active, the velocity override influences the approach velocity reference cams (p2605). However, the approach velocity reference zero mark (p2608) and the approach velocity reference point (p2611) are not influenced.

<2> The STOP cams are low active. When a cam responds, the drive brakes with maximum deceleration along the ramp. After the fault has been acknowledged, only movements away from the STOP cam are permitted.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3630_55_eng.vsd	Function diagram	- 3630 -
EPOS - Traversing range limits (r0108.4 = 1)					08.09.09 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-158 3630 – Limitaciones de la zona de desplazamiento (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3635_55_eng.vsd	Function diagram	- 3635 -
EPOS - Interpolator (r0108.4 = 1)					27.11.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-159 3635 – Interpolador (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

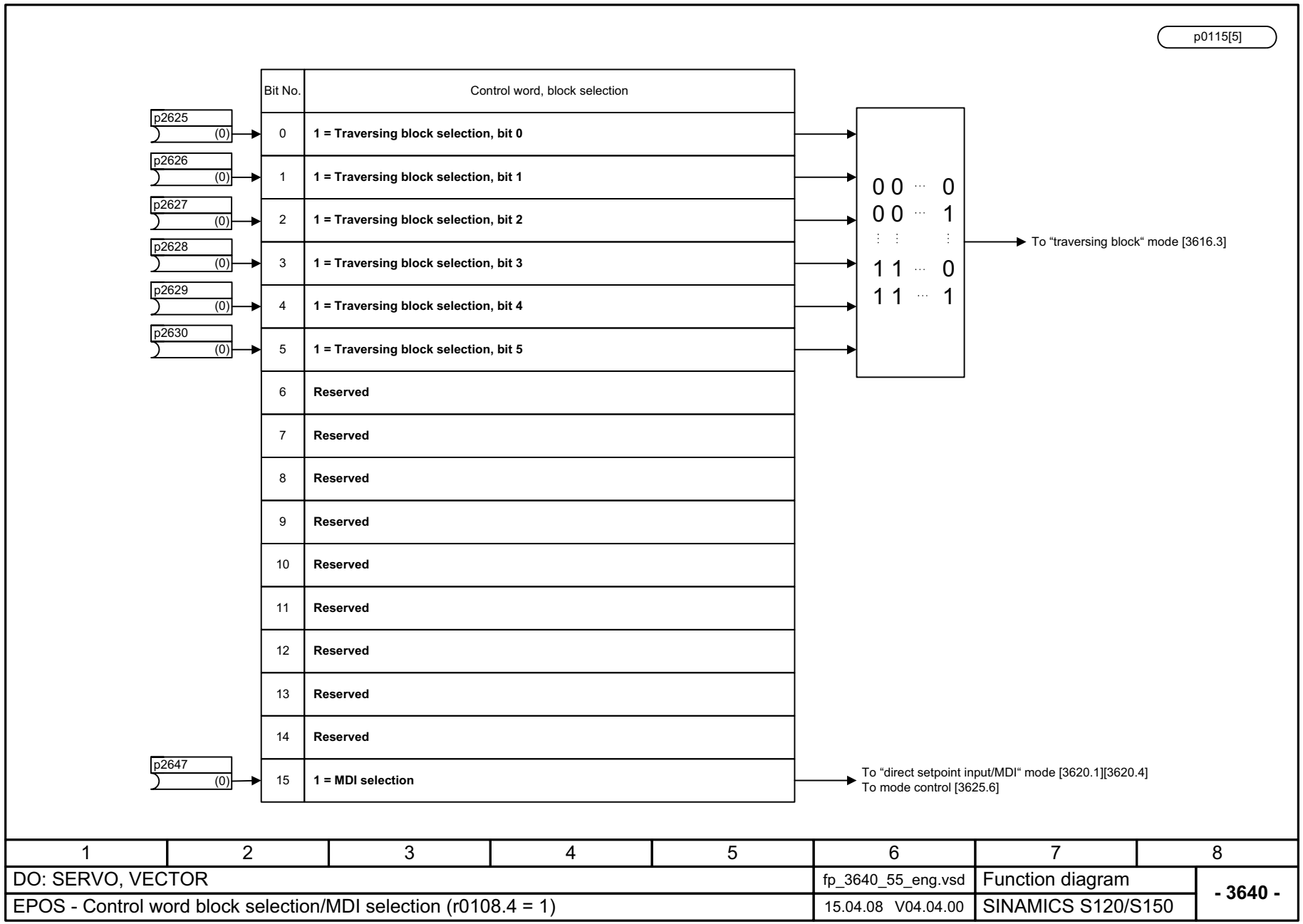


Figura 2-160 3640 – Palabra de mando Selección de bloque/selección MDI (r0108.4 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3640_55_eng.vsd	Function diagram	- 3640 -
EPOS - Control word block selection/MDI selection (r0108.4 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[4]

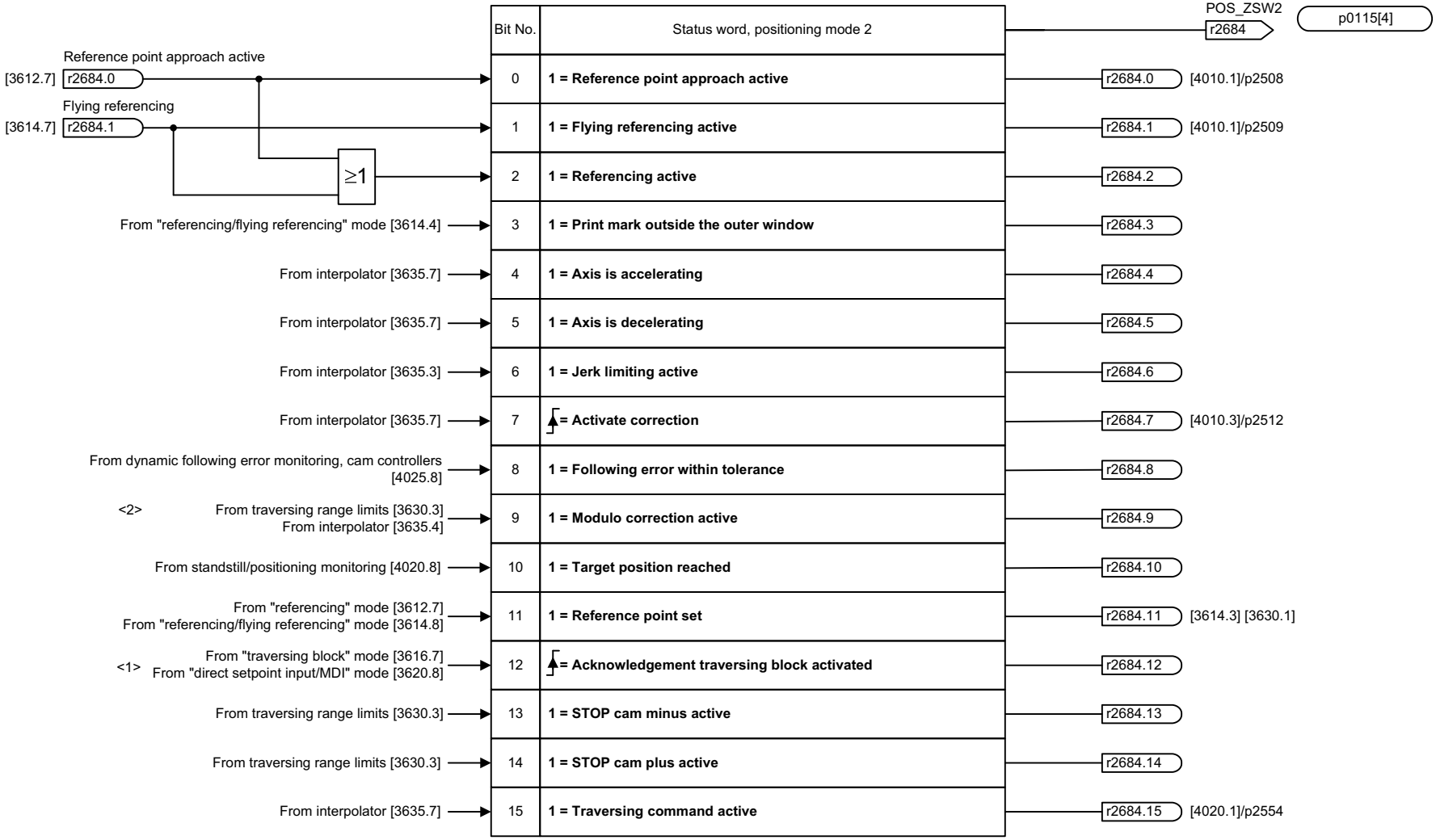
POS_ZSW1 r2683

	Bit No.	Status word, positioning mode 1		
From interpolator [3635.7]	0	**1 = Tracking mode active**	r2683.0	[4020.1]
From traversing range limits [3630.7]	1	**1 = Velocity limiting active**	r2683.1	
From interpolator [3635.7]	2	**1 = Setpoint static**	r2683.2	[4020.1]/p2551
From interpolator [3635.7]	3	**1 = Target position reached**	r2683.3	
From interpolator [3635.7]	4	**1 = Axis moves forwards** 0 = Axis stand still or moves backwards	r2683.4	
From interpolator [3635.7]	5	**1 = Axis moves backwards** 0 = Axis stand still or moves forwards	r2683.5	
From interpolator [3635.7]	6	**1 = Software limit switch minus reached**	r2683.6	
From interpolator [3635.7]	7	**1 = Software limit switch plus reached**	r2683.7	
From dynamic following error monitoring, cam controllers [4025.8]	8	**1 = Position actual value <= cam switching position 1** 0 = Overrun cam switching position 1	r2683.8	
From dynamic following error monitoring, cam controllers [4025.8]	9	**1 = Position actual value <= cam switching position 2** 0 = Overrun cam switching position 2	r2683.9	
From “traversing block“ mode [3616.7]	10	**1 = Direct output 1 via the traversing block**	r2683.10	
From “traversing block“ mode [3616.7]	11	**1 = Direct output 2 via the traversing block**	r2683.11	
From “traversing block“ mode [3616.7]	12	**1 = Fixed stop reached**	r2683.12	[4025.1]/p2553
From “traversing block“ mode [3616.7]	13	**1 = Fixed stop, clamping torque reached**	r2683.13	
From “traversing block“ mode [3616.7]	14	**1 = Travel to fixed stop active**	r2683.14	[4025.6]/p2552
	15	**Reserved**		

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3645_55_eng.vsd	Function diagram	- 3645 -
EPOS - Status word 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)					27.11.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-161 3645 – Palabra de estado 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> By default, the status bit is supplied with values from the “traversing block“ mode.
However, if the “direct setpoint input/MDI“ mode is active, it is supplied with values from this mode.
<2> The signal is only effective when the drive has reached the "Ready" state.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_3646_55_eng.vsd	Function diagram	- 3646 -
EPOS - Status word 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)					07.10.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-162 3646 – Palabra de estado 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

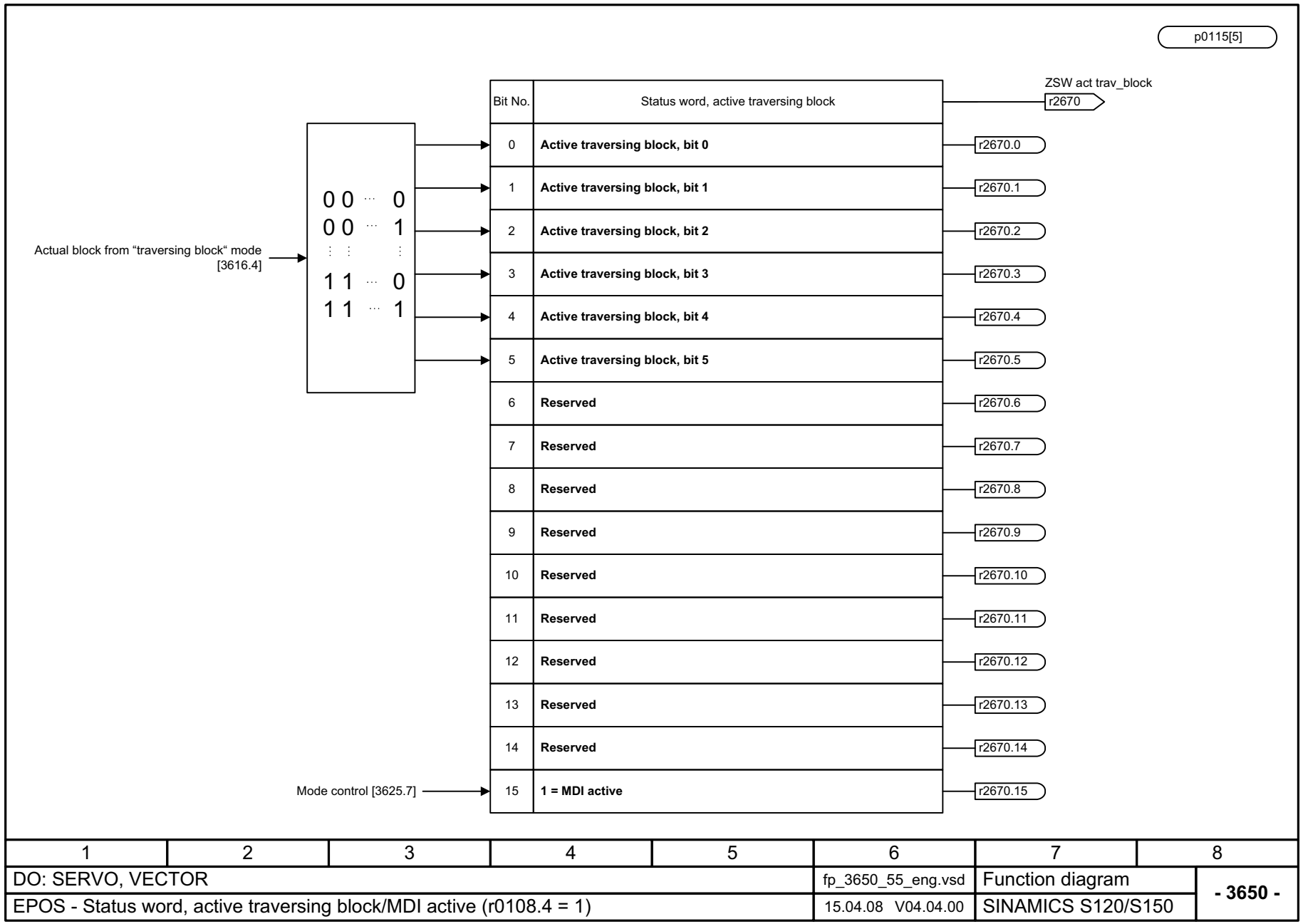


Figura 2-163 3650 – Palabra de estado Bloque de desplazamiento activo/MDI activo (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.16 Regulación de la posición

Esquemas de funciones

4010 – Acondicionamiento de la posición real (r0108.3 = 1)	2-1698
4015 – Regulador de posición (r0108.3 = 1)	2-1699
4020 – Vigilancia de parada y de posicionamiento (r0108.3 = 1)	2-1700
4025 – Vigilancia dinámica de error de seguimiento, secuenciadores de levas (r0108.3 = 1)	2-1701

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

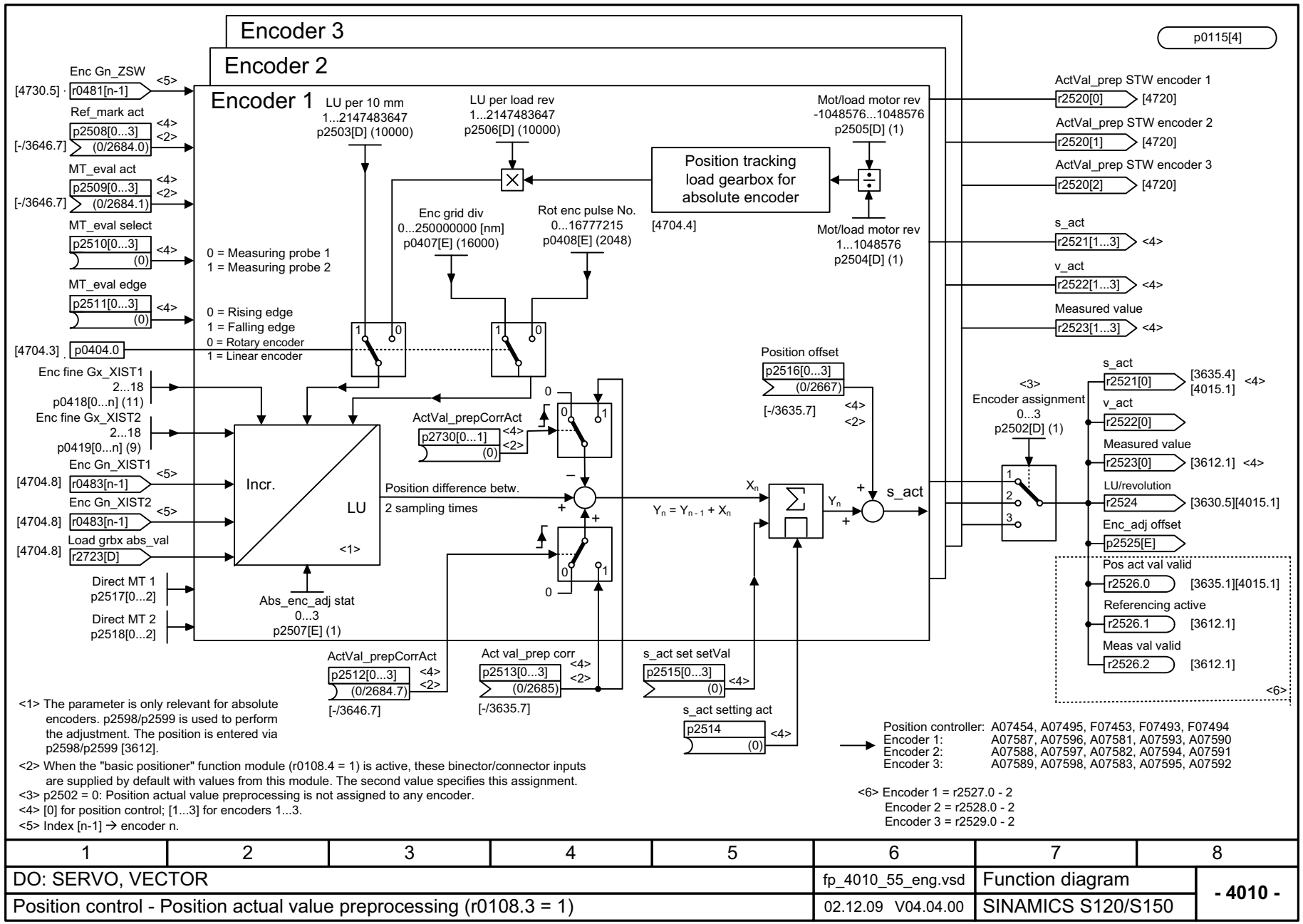
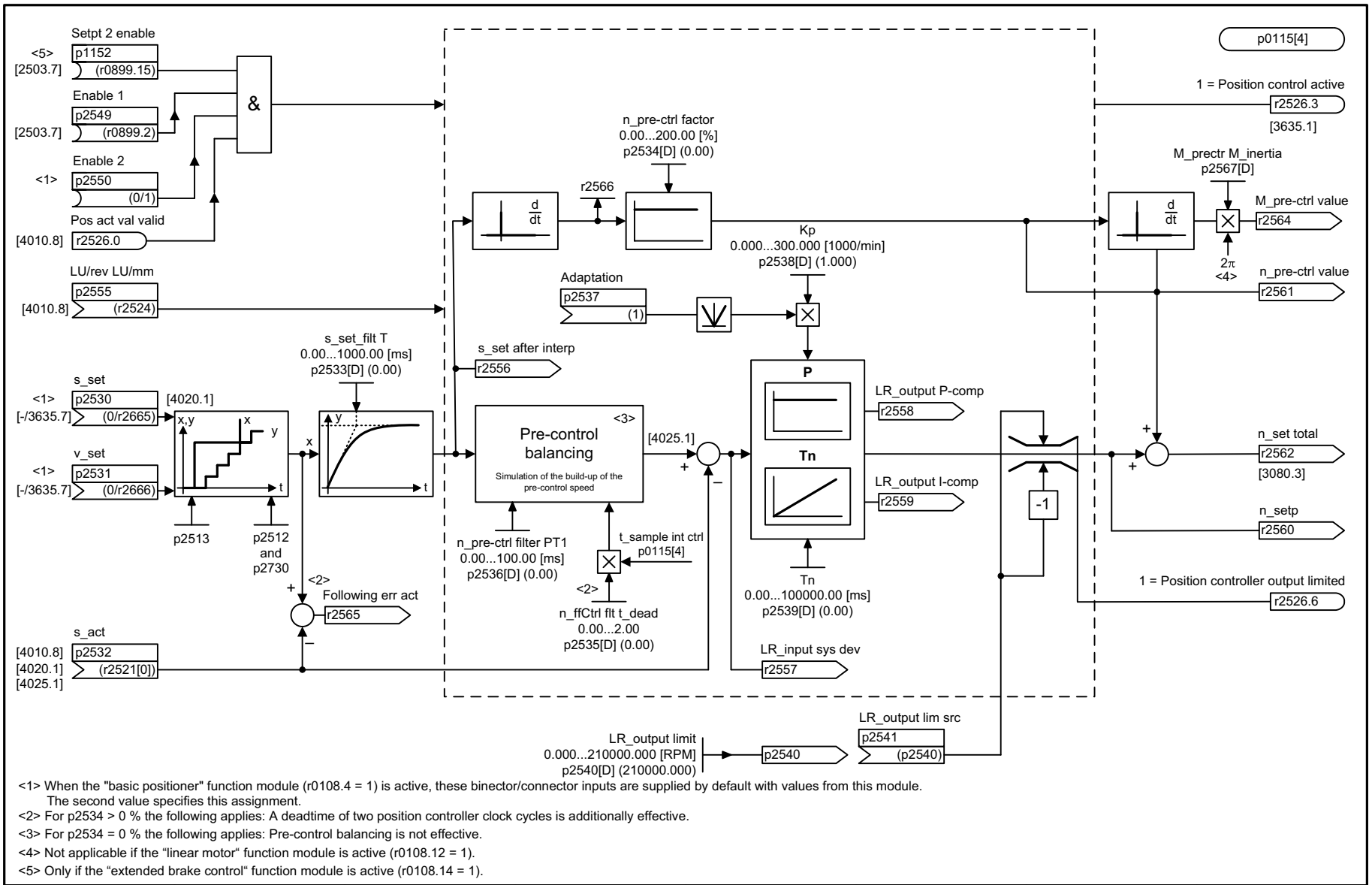


Figura 2-164 4010 – Acondicionamiento de la posición real (r0108.3 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

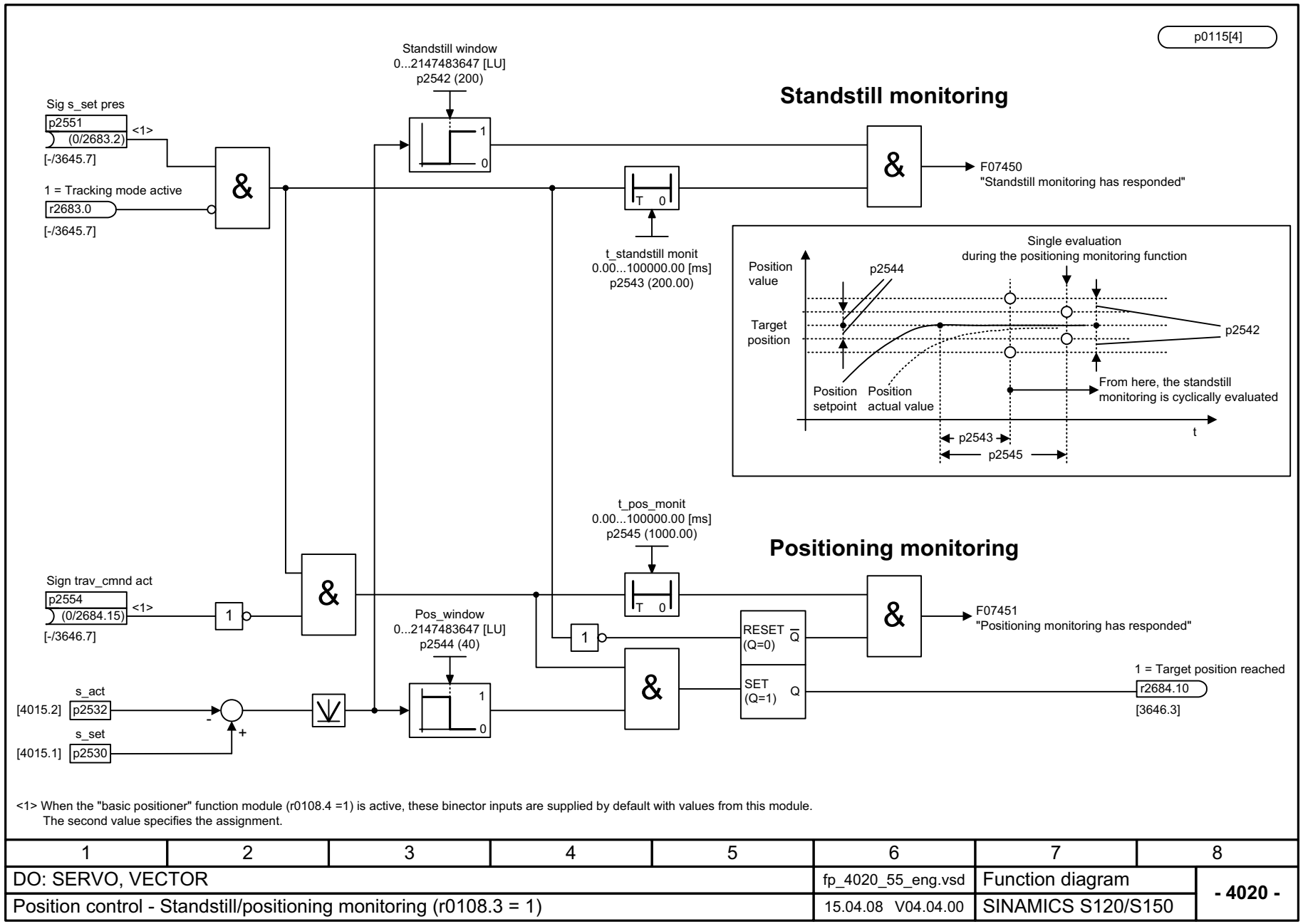


<1> When the "basic positioner" function module (r0108.4 = 1) is active, these binector/connector inputs are supplied by default with values from this module.
The second value specifies this assignment.
<2> For p2534 > 0 % the following applies: A deadtime of two position controller clock cycles is additionally effective.
<3> For p2534 = 0 % the following applies: Pre-control balancing is not effective.
<4> Not applicable if the “linear motor“ function module is active (r0108.12 = 1).
<5> Only if the “extended brake control“ function module is active (r0108.14 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_4015_55_eng.vsd	Function diagram	- 4015 -
Position control - Position controller (r0108.3 = 1)					19.02.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-165 4015 – Regulador de posición (r0108.3 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

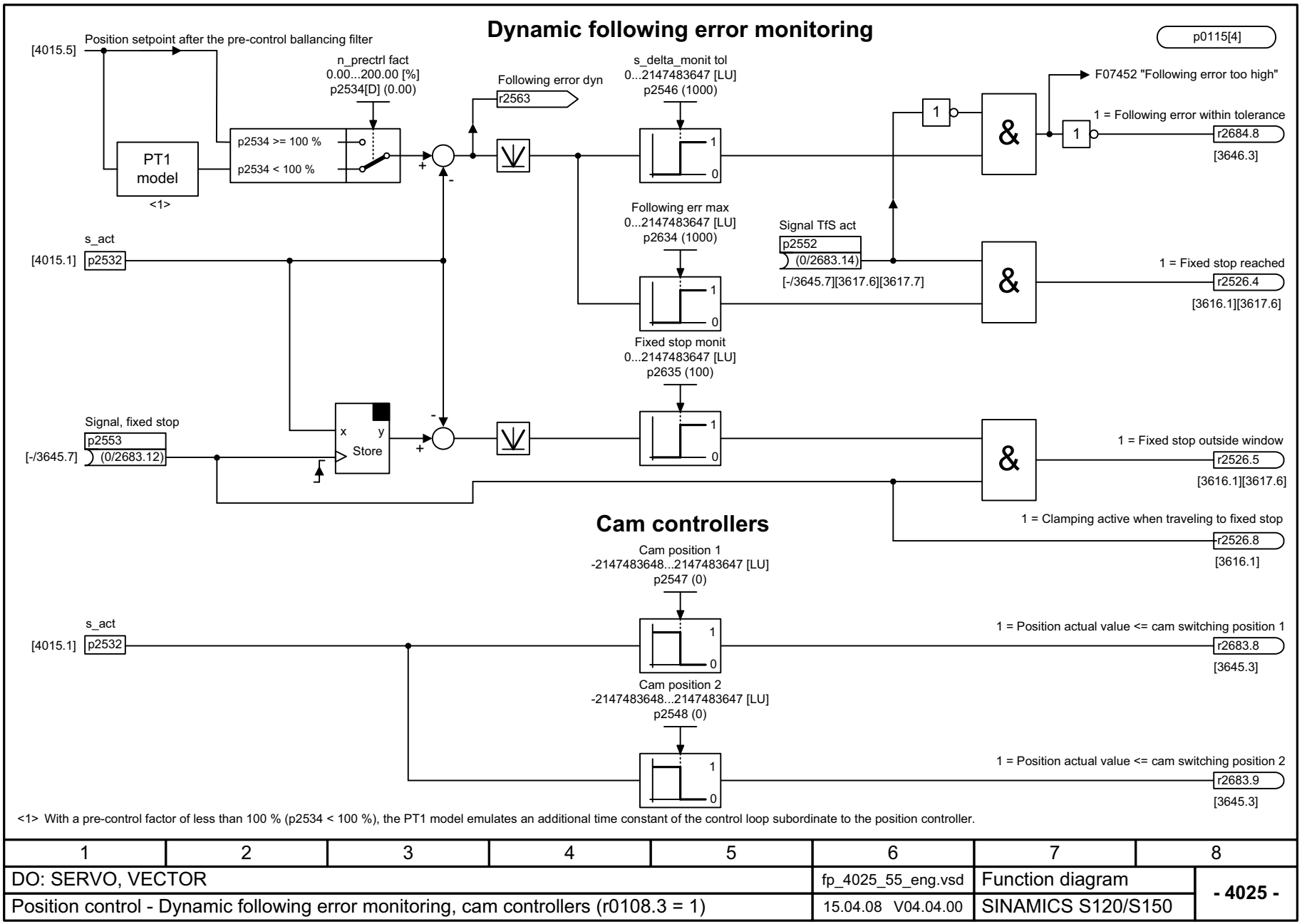


<1> When the "basic positioner" function module (r0108.4 =1) is active, these binector inputs are supplied by default with values from this module.
The second value specifies the assignment.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_4020_55_eng.vsd	Function diagram	- 4020 -
Position control - Standstill/positioning monitoring (r0108.3 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-166 4020 – Vigilancia de parada y de posicionamiento (r0108.3 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_4025_55_eng.vsd	Function diagram	- 4025 -
Position control - Dynamic following error monitoring, cam controllers (r0108.3 = 1)					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-167 4025 – Vigilancia dinámica de error de seguimiento, secuenciadores de levas (r0108.3 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.17 Evaluación del encóder

Esquemas de funciones

4704 – Captación de posición y de temperatura, encóder 1 ... 3	2-1703
4710 – Cap. de la velocidad real de giro y de la posición polar con el encóder de motor (encóder 1)	2-1704
4711 – Captación de la velocidad real de giro con el encóder 2, 3 (r0108.7 = 1, APC activado)	2-1705
4715 – Cap. de la velocidad real y de la pos. polar con el encóder de motor ASM/SM (encóder 1)	2-1706
4720 – Interfaz de encóder, señales de recepción encóder 1 ... 3	2-1707
4730 – Interfaz de encóder, señales de emisión encóder 1 ... 3	2-1708
4735 – Búsqueda de marca de referencia con marca cero sustitutiva, encóder 1 ... 3	2-1709
4740 – Evaluación de detector, memoria de medidas, encóder 1 ... 3	2-1710

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

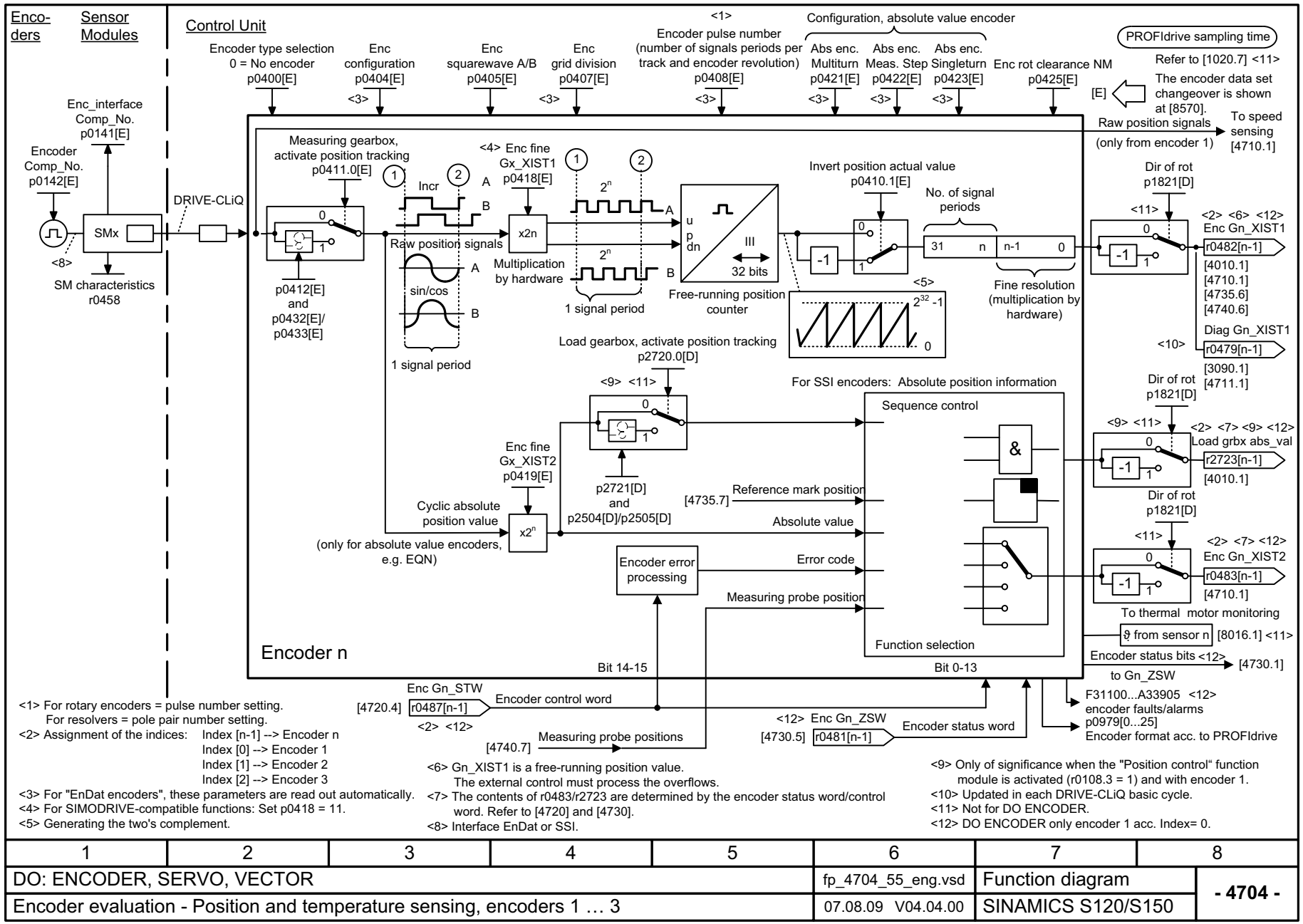
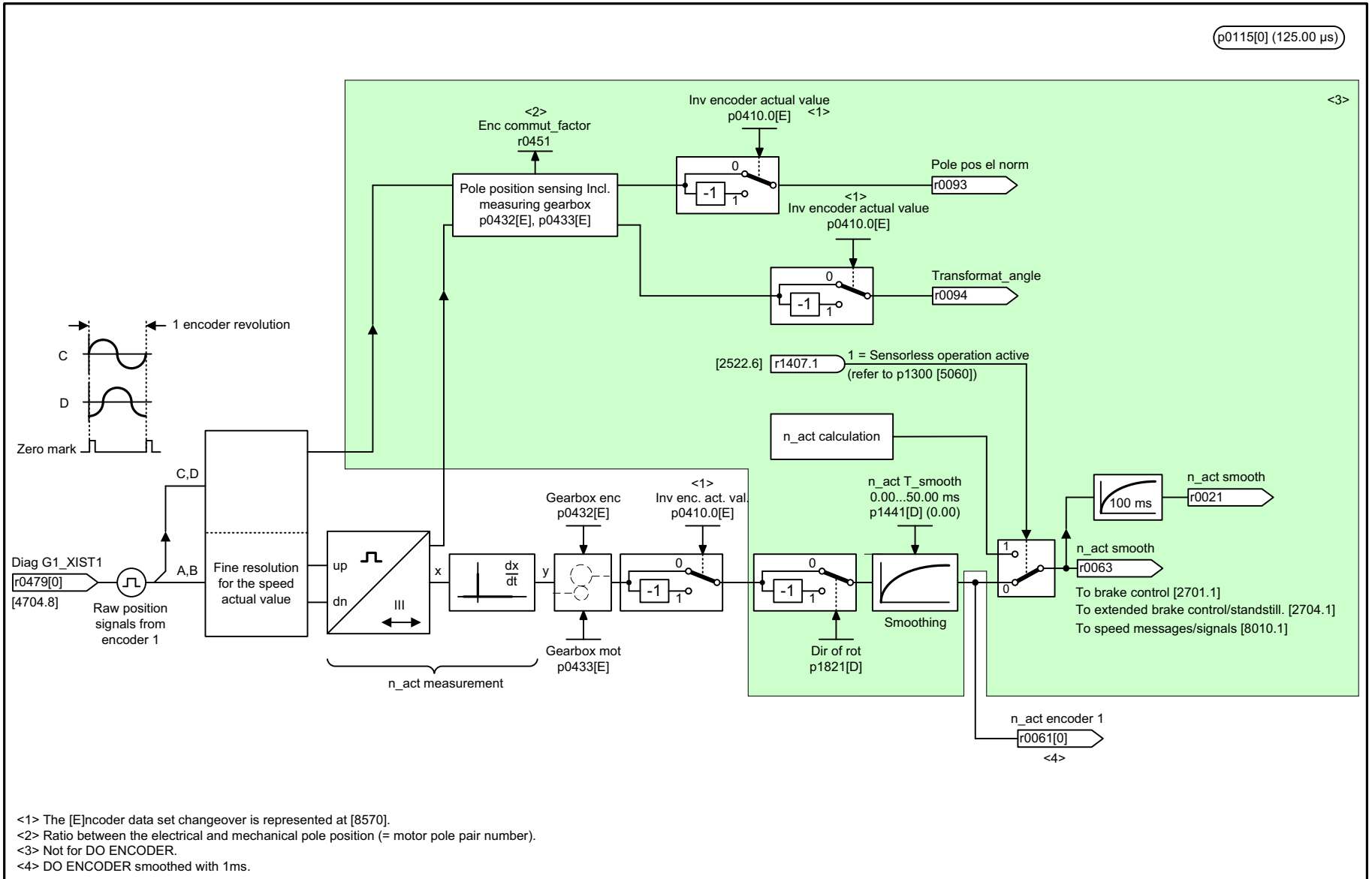


Figura 2-168 4704 – Captación de posición y de temperatura, encóder 1 … 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

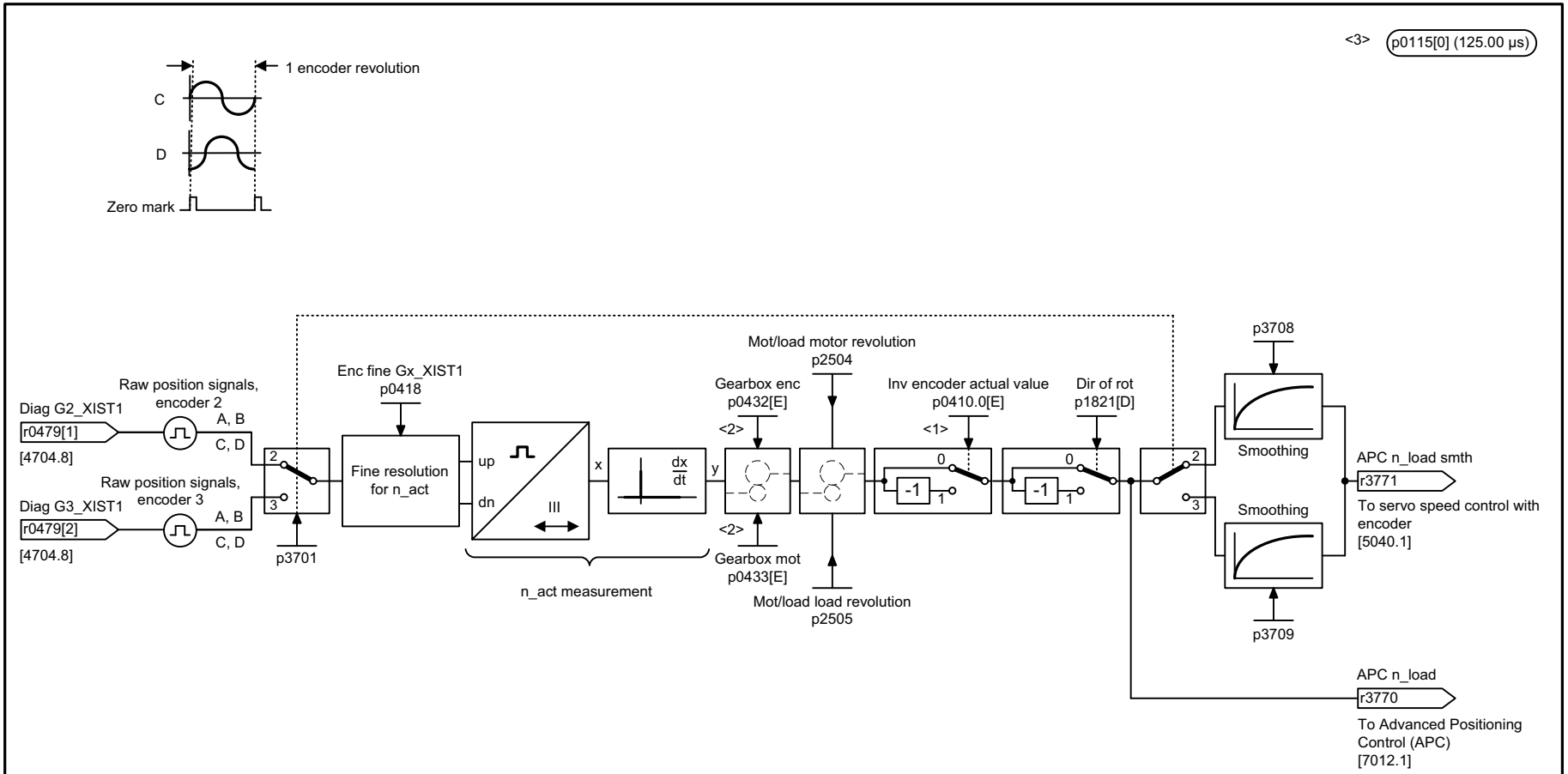


<1> The [E]ncoder data set changeover is represented at [8570].
<2> Ratio between the electrical and mechanical pole position (= motor pole pair number).
<3> Not for DO ENCODER.
<4> DO ENCODER smoothed with 1ms.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO					fp_4710_01_eng.vsd	Function diagram	- 4710 -
Encoder evaluation - Speed actual value and pole pos. sensing, motor encoder (encoder 1)					09.02.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-169 4710 – Cap. de la velocidad real de giro y de la posición polar con el encóder de motor (encóder 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The [E]ncoder data set changeover is determined by [8570].
<2> The following applies for
- motor encoders, rotary/direct measuring systems, linear
- motor encoders, linear/direct measuring system, rotary:
The parameters p2503 (LU per 10 mm) and p2506 (LU per load revolution) are also effective.
<3> The function module "Advanced Position Control (APC, r0108.7)" is only available for SINUMERIK controllers with integrated SINAMICS functions.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_4711_01_eng.vsd	Function diagram	- 4711 -
Encoder evaluation - Speed actual value sensing, encoders 2, 3 (r0108.7 = 1, APC activated)					06.10.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-170 4711 – Captación de la velocidad real de giro con el encóder 2, 3 (r0108.7 = 1, APC activado)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

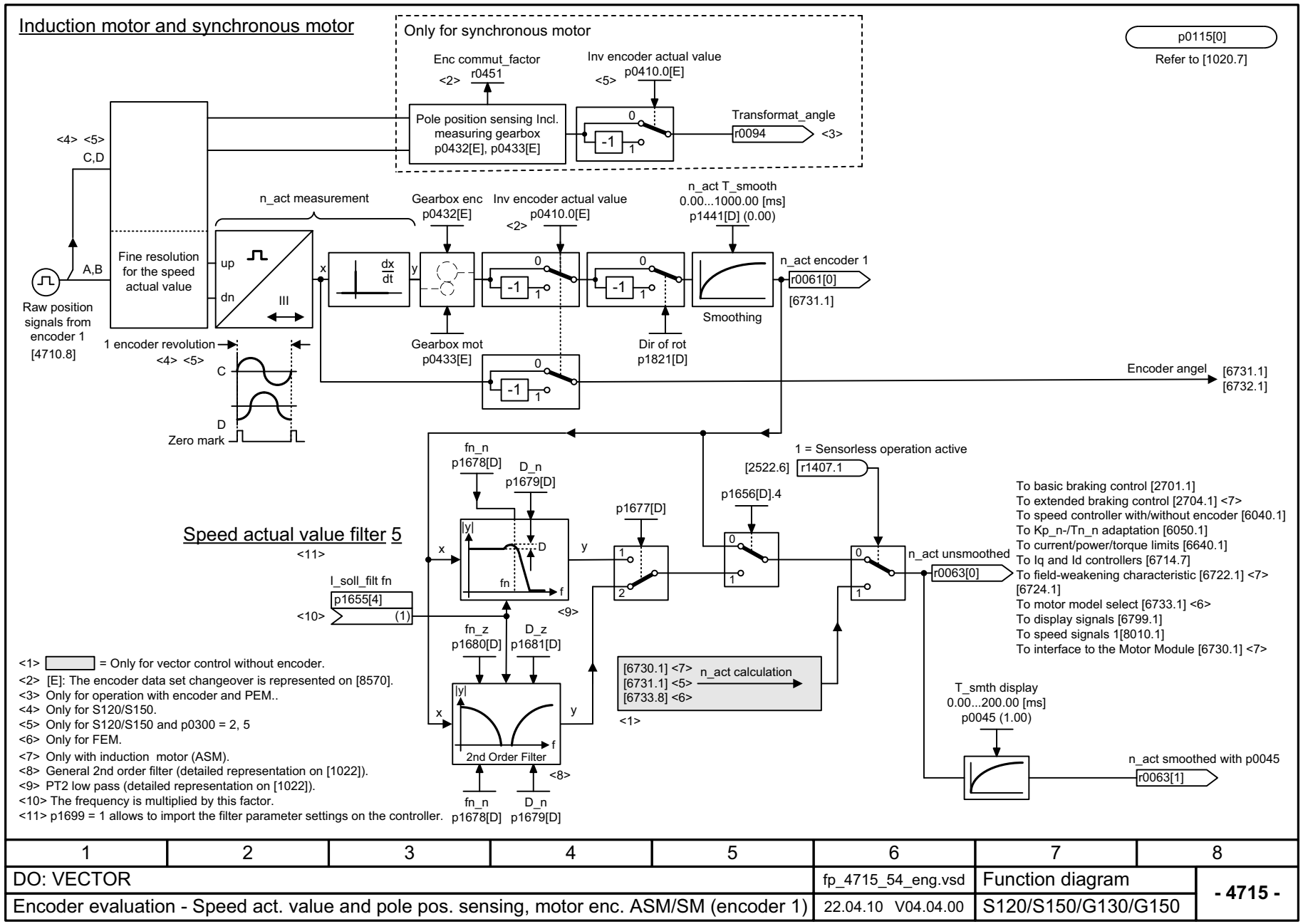
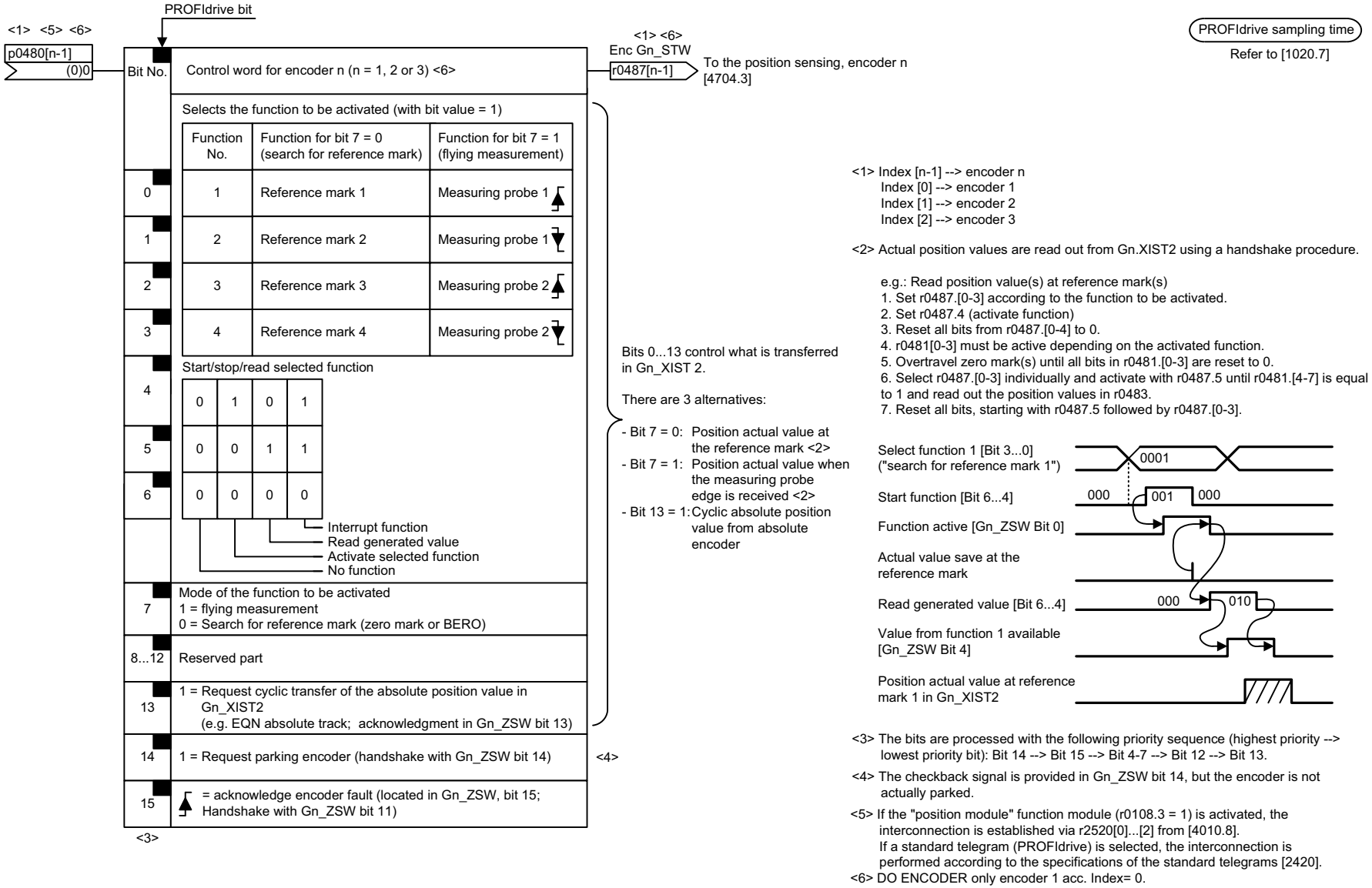


Figura 2-171 4715 – Cap. de la velocidad real y de la pos. polar con el encóder de motor ASM/SM (encóder 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, VECTOR					fp_4720_55_eng.vsd	Function diagram	- 4720 -
Encoder evaluation - Encoder interface, receive signals, encoders 1 ... 3					07.08.09 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-172 4720 – Interfaz de encóder, señales de recepción encóder 1 ... 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

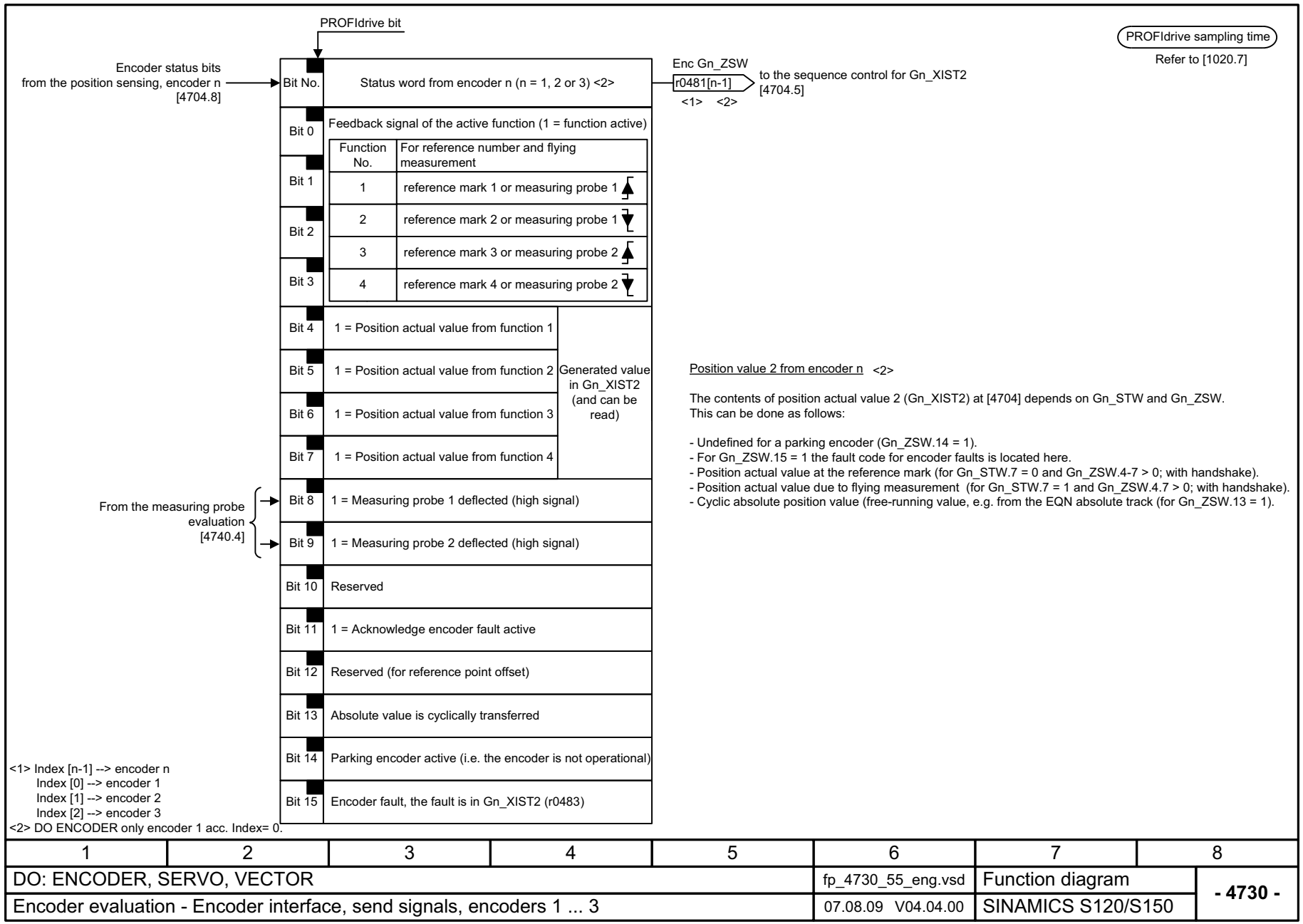
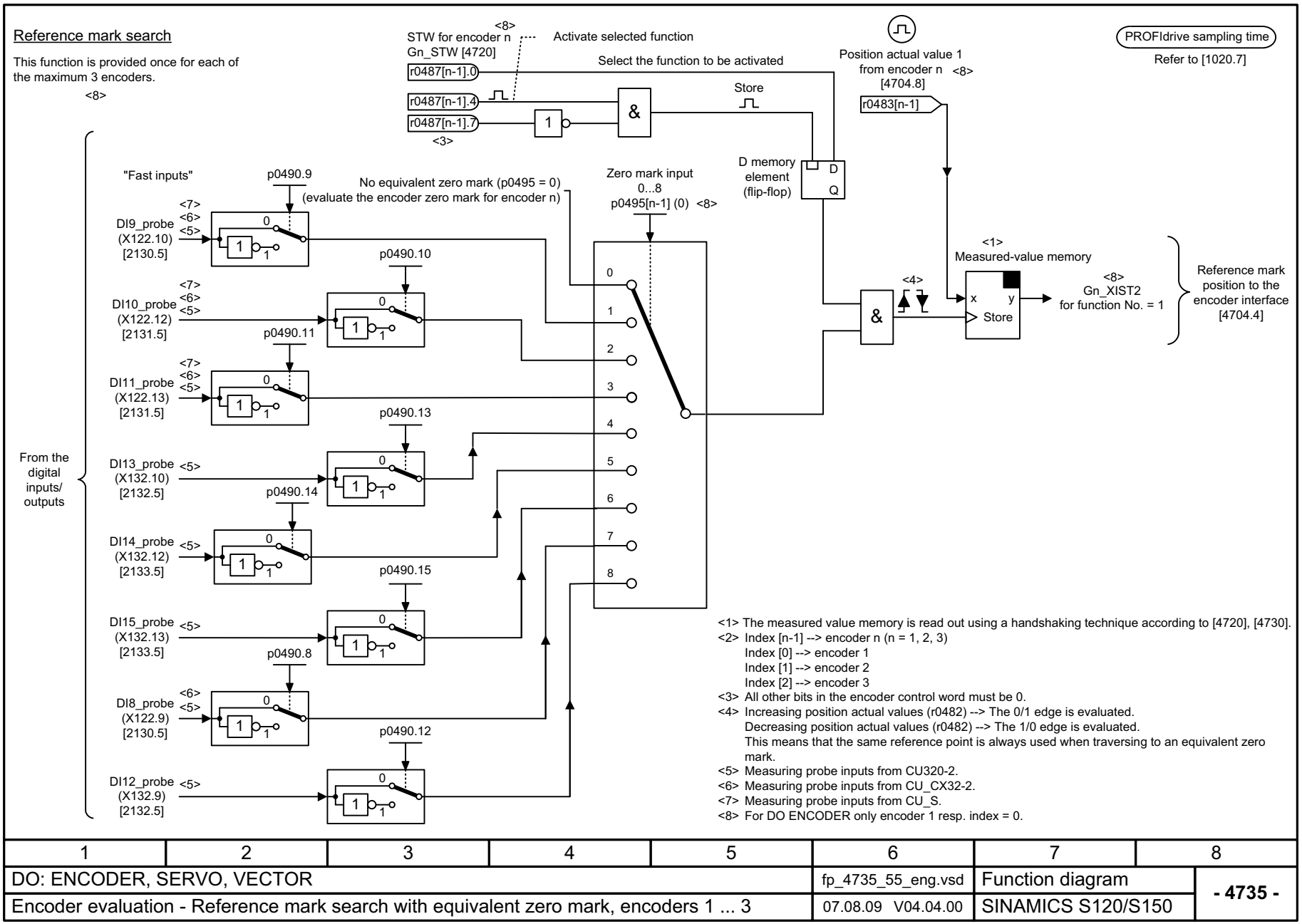


Figura 2-173 4730 – Interfaz de encóder, señales de emisión encóder 1 ... 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, VECTOR					fp_4735_55_eng.vsd	Function diagram	- 4735 -
Encoder evaluation - Reference mark search with equivalent zero mark, encoders 1 ... 3					07.08.09 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-174 4735 – Búsqueda de marca de referencia con marca cero sustitutiva, encóder 1 ... 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

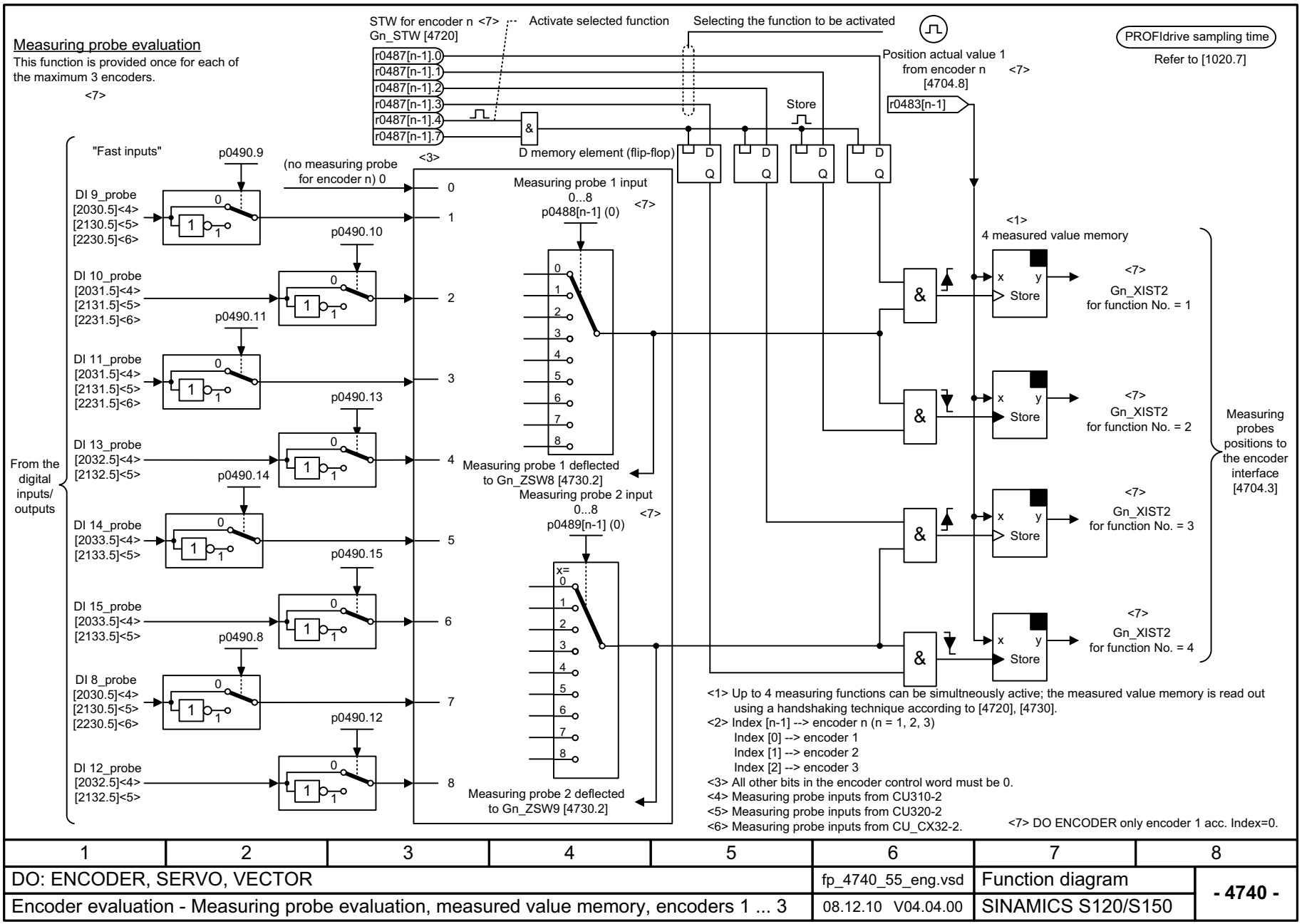


Figura 2-175 4740 – Evaluación de detector, memoria de medidas, encóder 1 ... 3

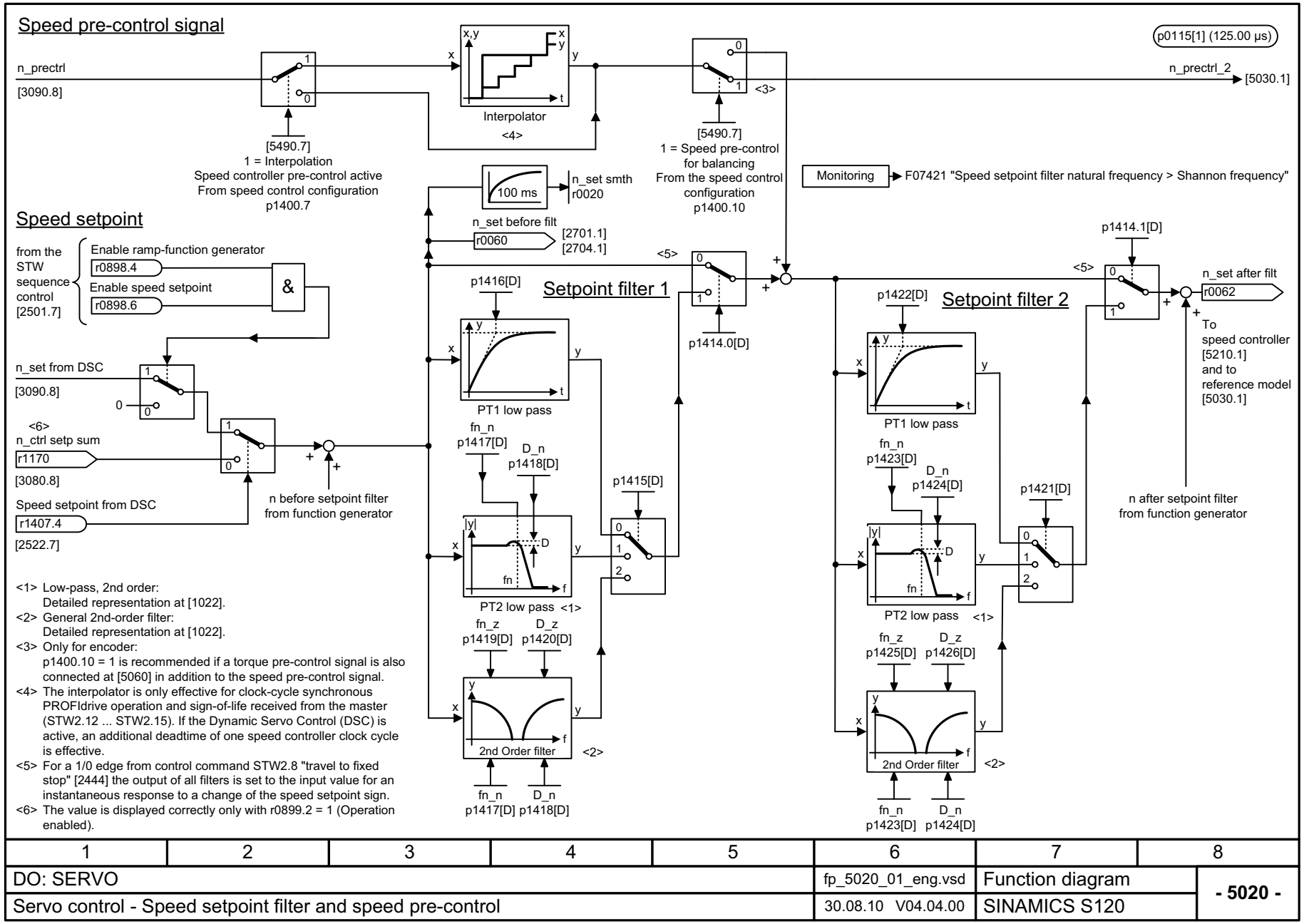
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.18 Servorregulación

Esquemas de funciones

5020 – Filtro de consigna de velocidad y control anticipativo de velocidad	2-1712
5030 – Modelo de referencia/simetrización de control anticipativo/limitación de velocidad	2-1713
5040 – Regulador de velocidad con encóder	2-1714
5042 – Regulador de velocidad, control anticipativo de par-velocidad con encóder (p1402.4 = 1)	2-1715
5050 – Adaptación Kp_n/Tn_n	2-1716
5060 – Consigna de par, conmutación tipo de regulación	2-1717
5210 – Regulador de velocidad sin encóder	2-1718
5300 – Control por U/f para diagnóstico	2-1719
5301 – Señalización variable	2-1720
5490 – Regulador de velocidad Configuración	2-1721
5610 – Limitación/reducción del par/interpolador	2-1722
5620 – Límite de par en modo motor/generador	2-1723
5630 – Límite de par superior/inferior	2-1724
5640 – Conmutación de modo, limitación de potencia/intensidad	2-1725
5650 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min	2-1726
5710 – Filtros consigna de intensidad	2-1727
5714 – Regulador Iq y regulador Id	2-1728
5722 – Consigna de intensidad de excitación/flujo, disminución del flujo, regulador de flujo	2-1729
5730 – Interfaz para Motor Module (señales de conducción, valores reales de intensidad)	2-1730

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

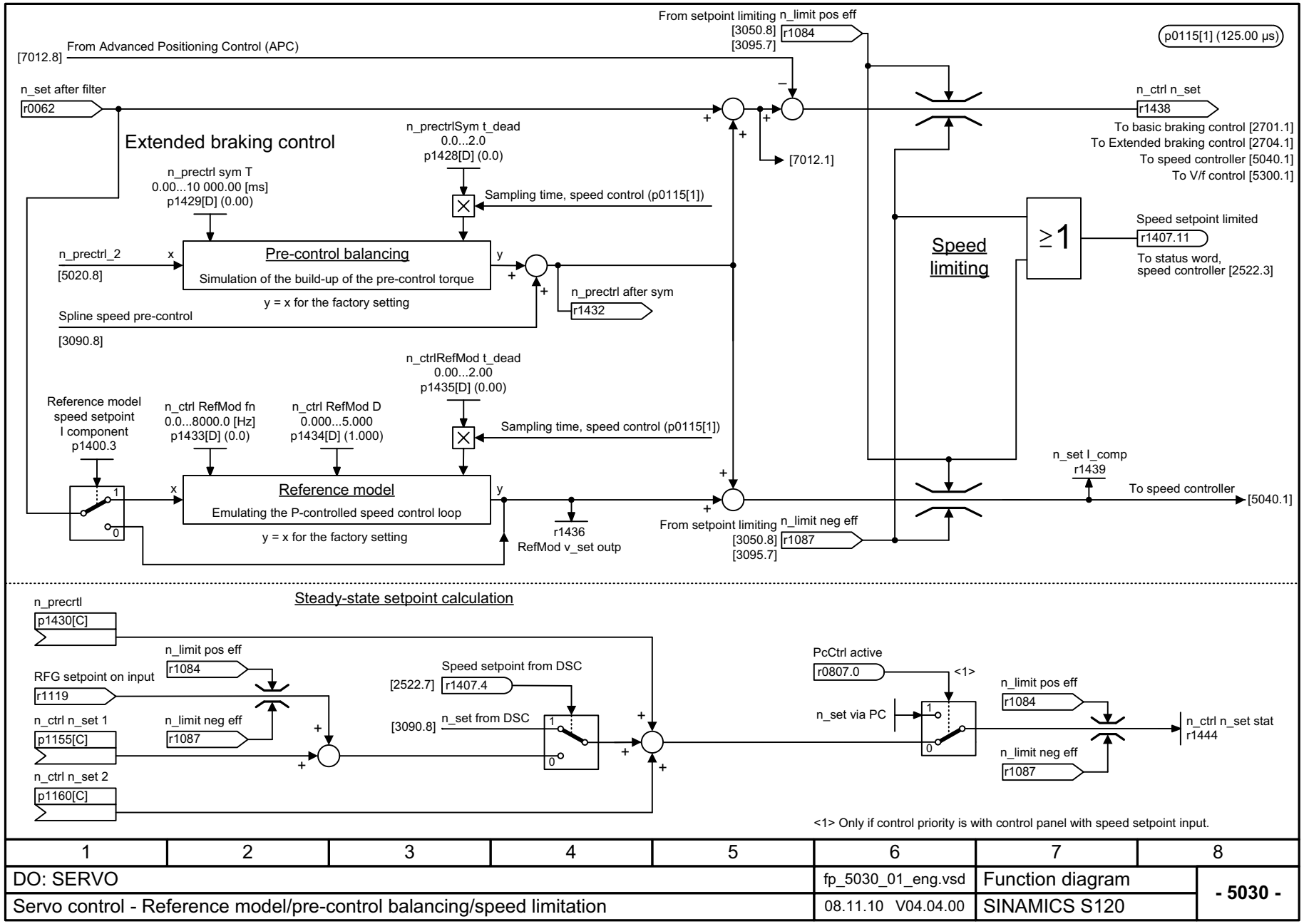


<1> Low-pass, 2nd order:
Detailed representation at [1022].
<2> General 2nd-order filter:
Detailed representation at [1022].
<3> Only for encoder:
p1400.10 = 1 is recommended if a torque pre-control signal is also connected at [5060] in addition to the speed pre-control signal.
<4> The interpolator is only effective for clock-cycle synchronous PROFIdrive operation and sign-of-life received from the master (STW2.12 ... STW2.15). If the Dynamic Servo Control (DSC) is active, an additional deadtime of one speed controller clock cycle is effective.
<5> For a 1/0 edge from control command STW2.8 "travel to fixed stop" [2444] the output of all filters is set to the input value for an instantaneous response to a change of the speed setpoint sign.
<6> The value is displayed correctly only with r0899.2 = 1 (Operation enabled).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5020_01_eng.vsd	Function diagram	- 5020 -
Servo control - Speed setpoint filter and speed pre-control					30.08.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-176 5020 – Filtro de consigna de velocidad y control anticipativo de velocidad

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

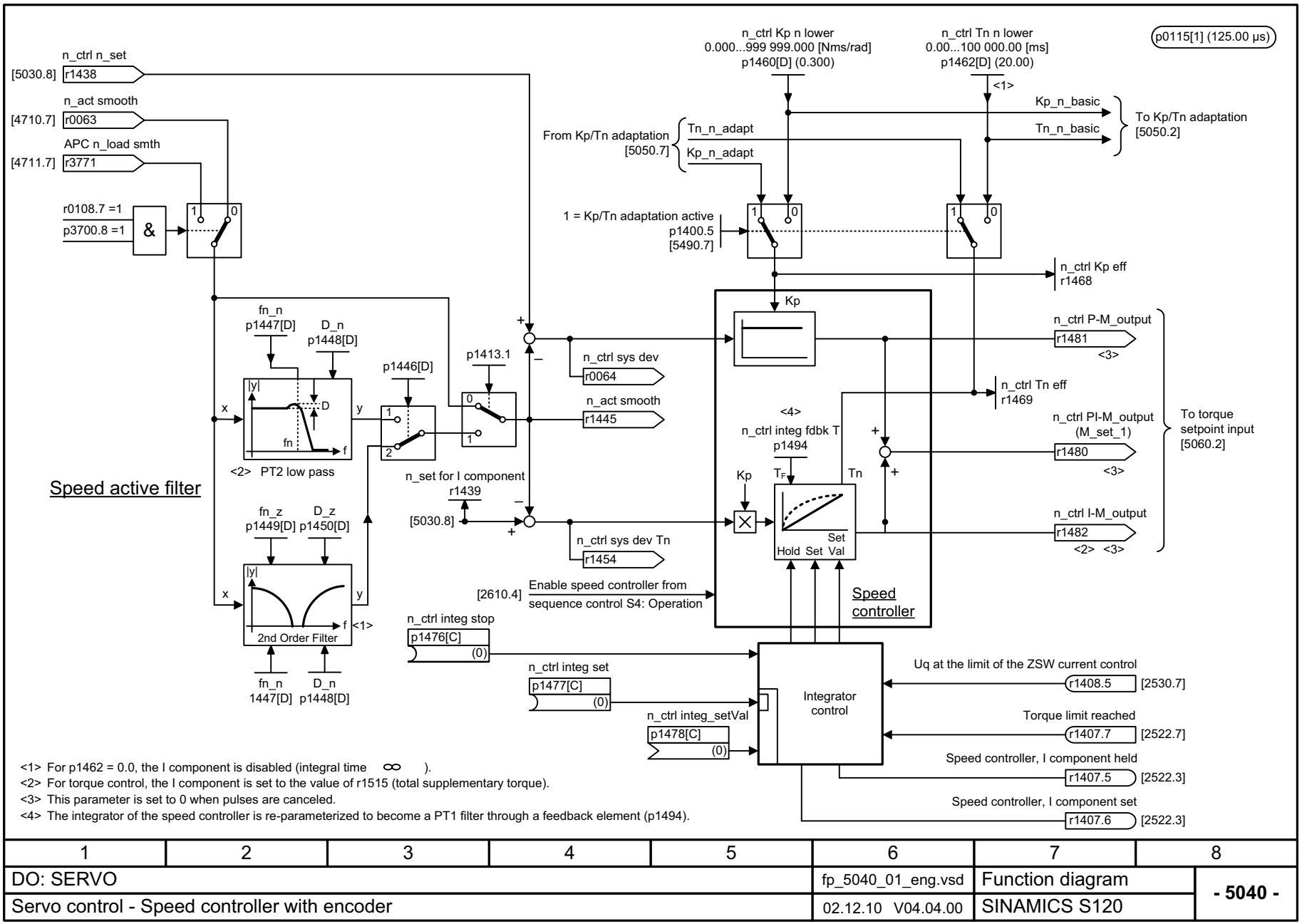


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5030_01_eng.vsd	Function diagram	- 5030 -
Servo control - Reference model/pre-control balancing/speed limitation					08.11.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-177 5030 – Modelo de referencia/simetrización de control anticipativo/limitación de velocidad

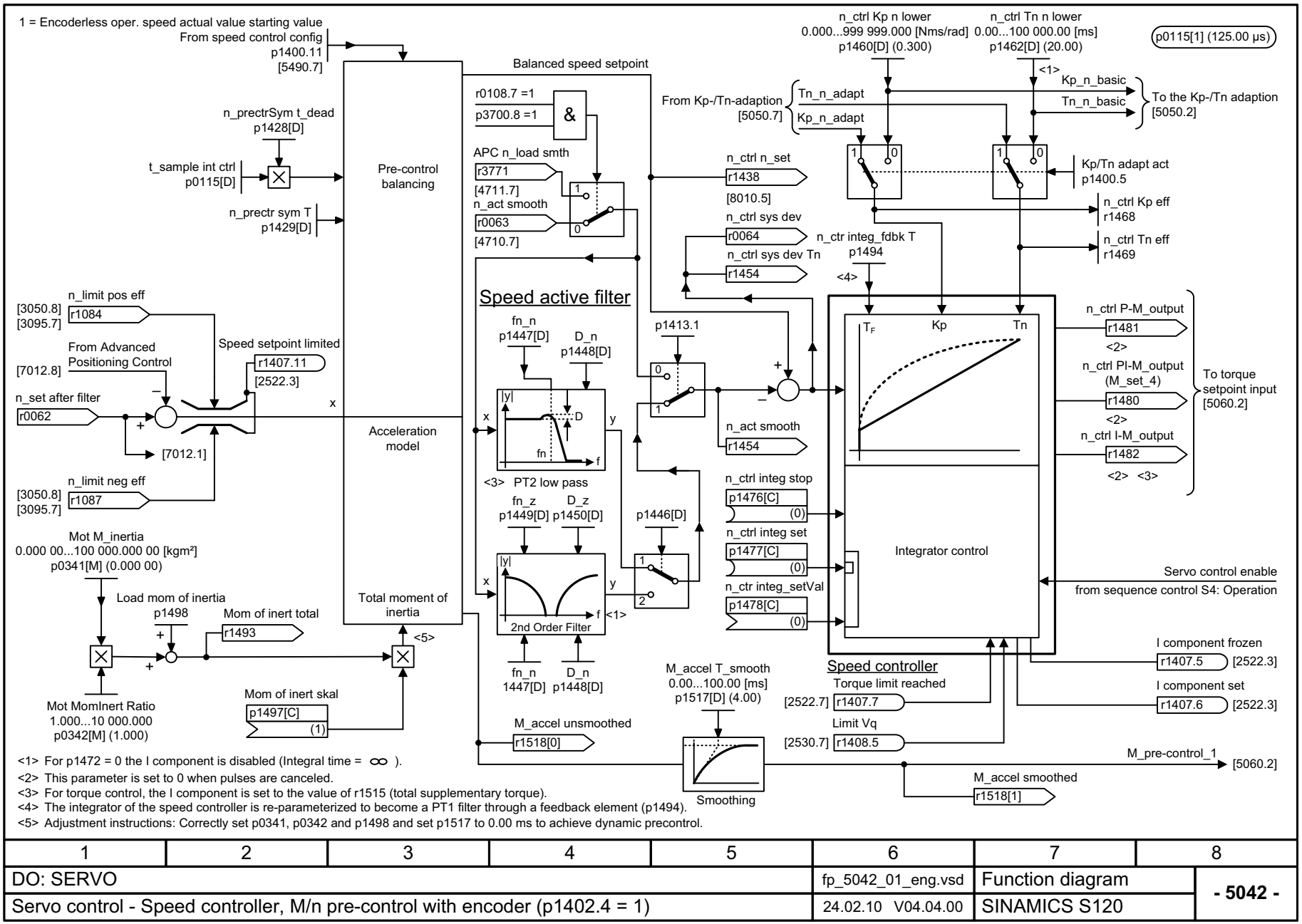
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-178 5040 – Regulador de velocidad con encóder



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5040_01_eng.vsd	Function diagram	- 5040 -
Servo control - Speed controller with encoder					02.12.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

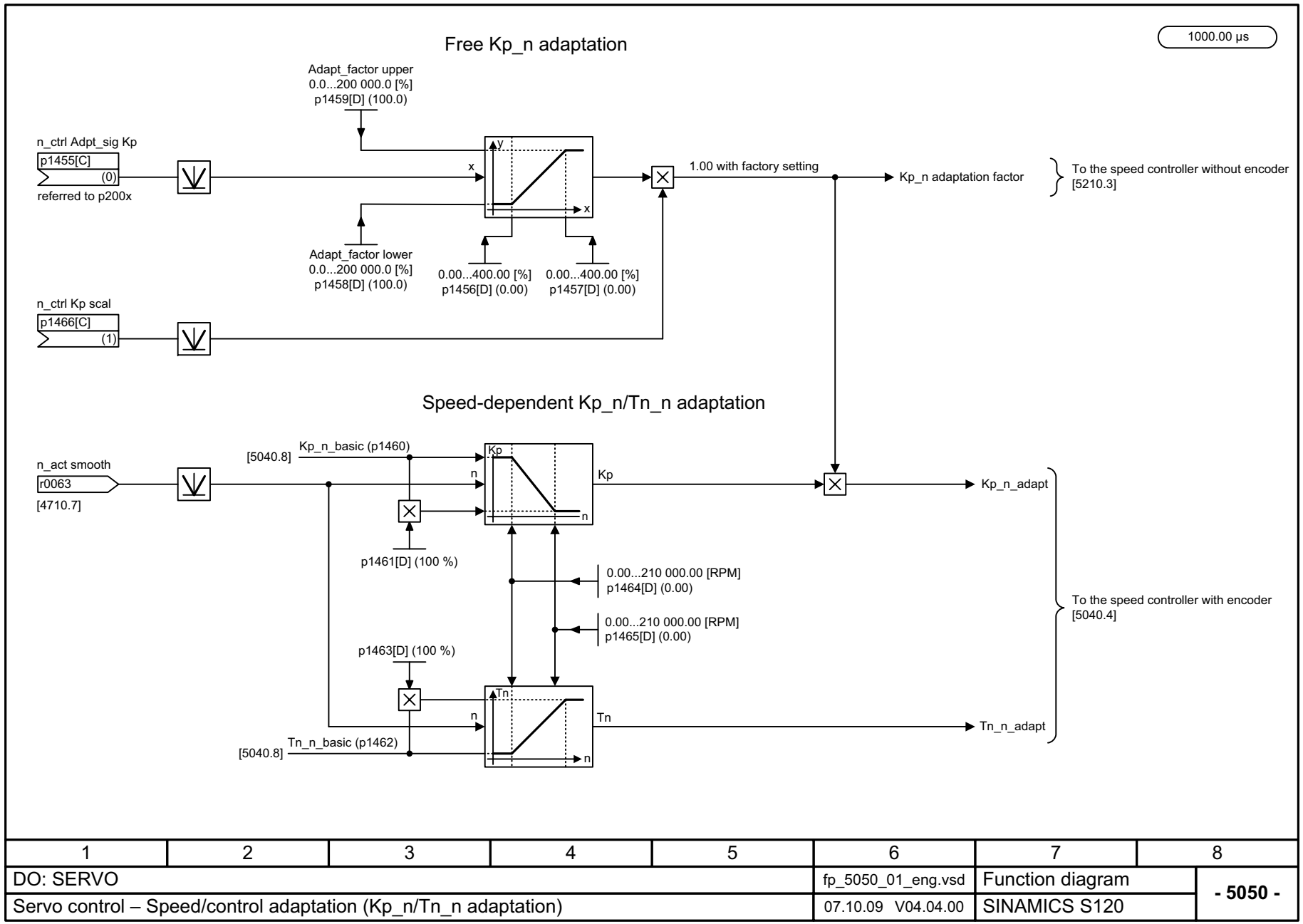


<1> For p1472 = 0 the I component is disabled (Integral time = ∞).
<2> This parameter is set to 0 when pulses are canceled.
<3> For torque control, the I component is set to the value of r1515 (total supplementary torque).
<4> The integrator of the speed controller is re-parameterized to become a PT1 filter through a feedback element (p1494).
<5> Adjustment instructions: Correctly set p0341, p0342 and p1498 and set p1517 to 0.00 ms to achieve dynamic precontrol.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5042_01_eng.vsd	Function diagram	- 5042 -
Servo control - Speed controller, M/n pre-control with encoder (p1402.4 = 1)					24.02.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-179 5042 – Regulador de velocidad, control anticipativo de par-velocidad con encóder (p1402.4 = 1)

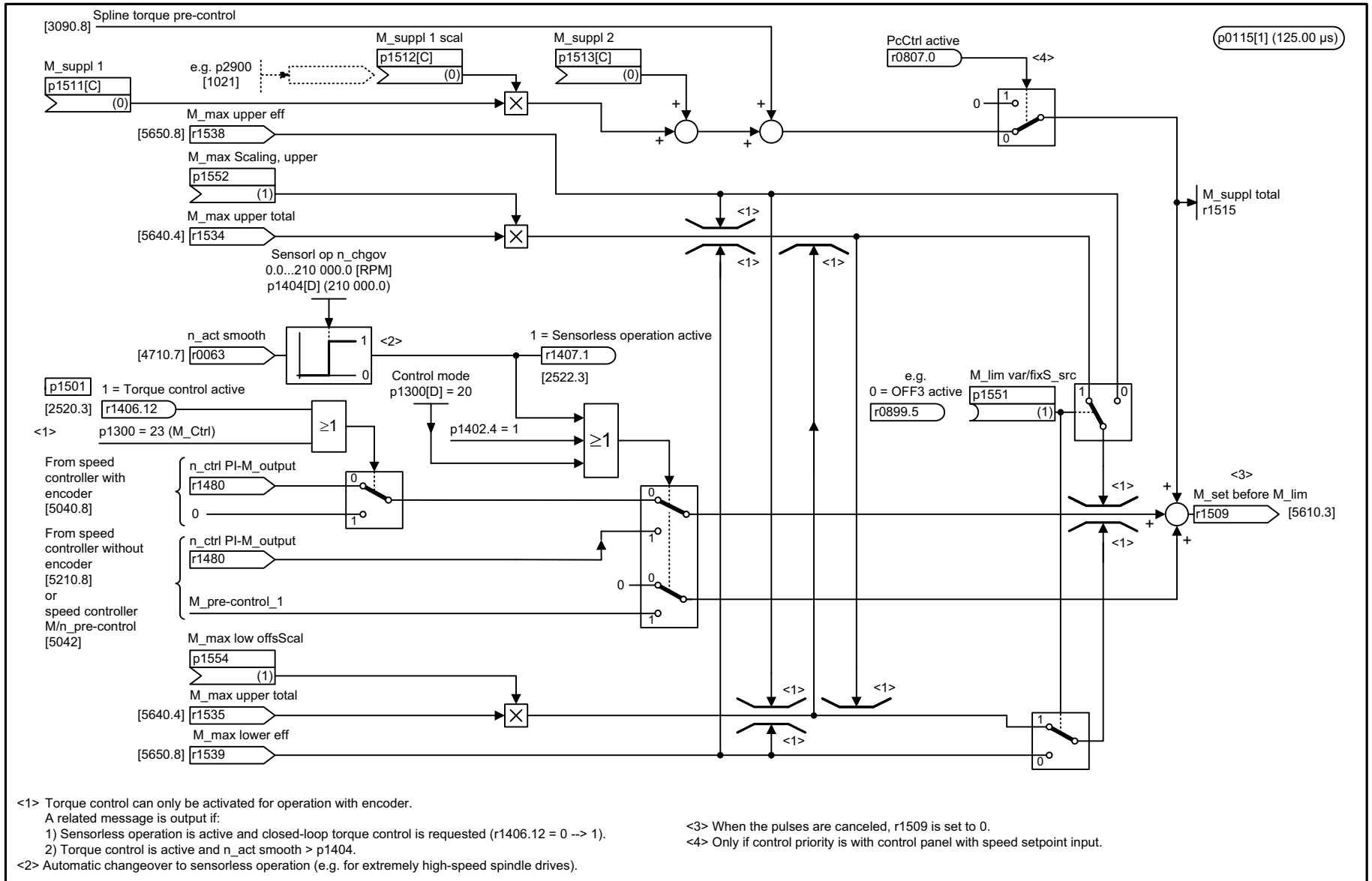
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5050_01_eng.vsd	Function diagram	- 5050 -
Servo control – Speed/control adaptation (Kp_n/Tn_n adaptation)					07.10.09 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-180 5050 – Adaptación Kp_n/Tn_n

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

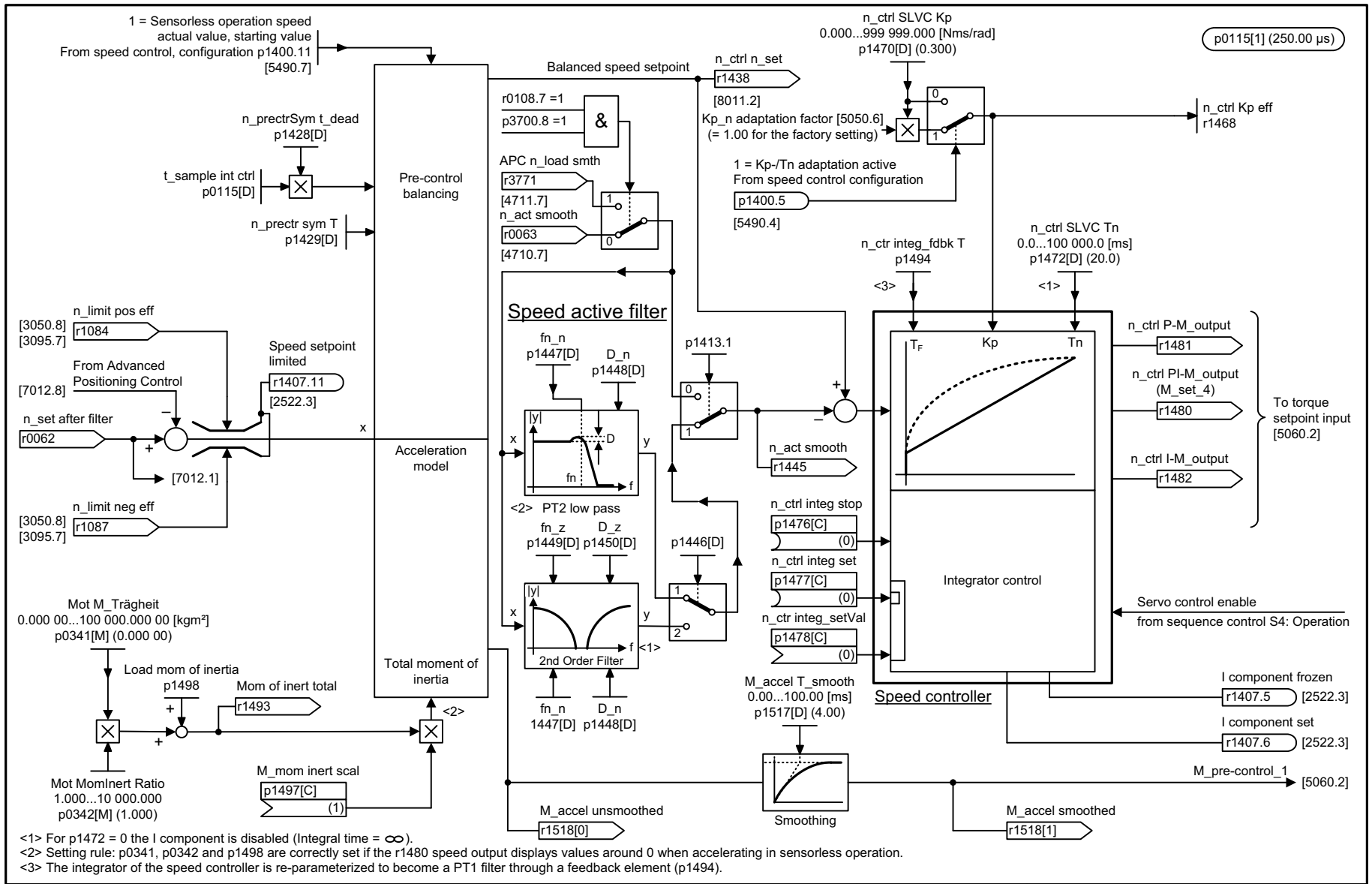


<1> Torque control can only be activated for operation with encoder.
A related message is output if:
1) Sensorless operation is active and closed-loop torque control is requested (r1406.12 = 0 --> 1).
2) Torque control is active and n_act smooth > p1404.
<2> Automatic changeover to sensorless operation (e.g. for extremely high-speed spindle drives).
<3> When the pulses are canceled, r1509 is set to 0.
<4> Only if control priority is with control panel with speed setpoint input.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5060_01_eng.vsd	Function diagram	- 5060 -
Servo control - Torque setpoint, control type changeover					21.05.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-181 5060 – Consigna de par, conmutación tipo de regulación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

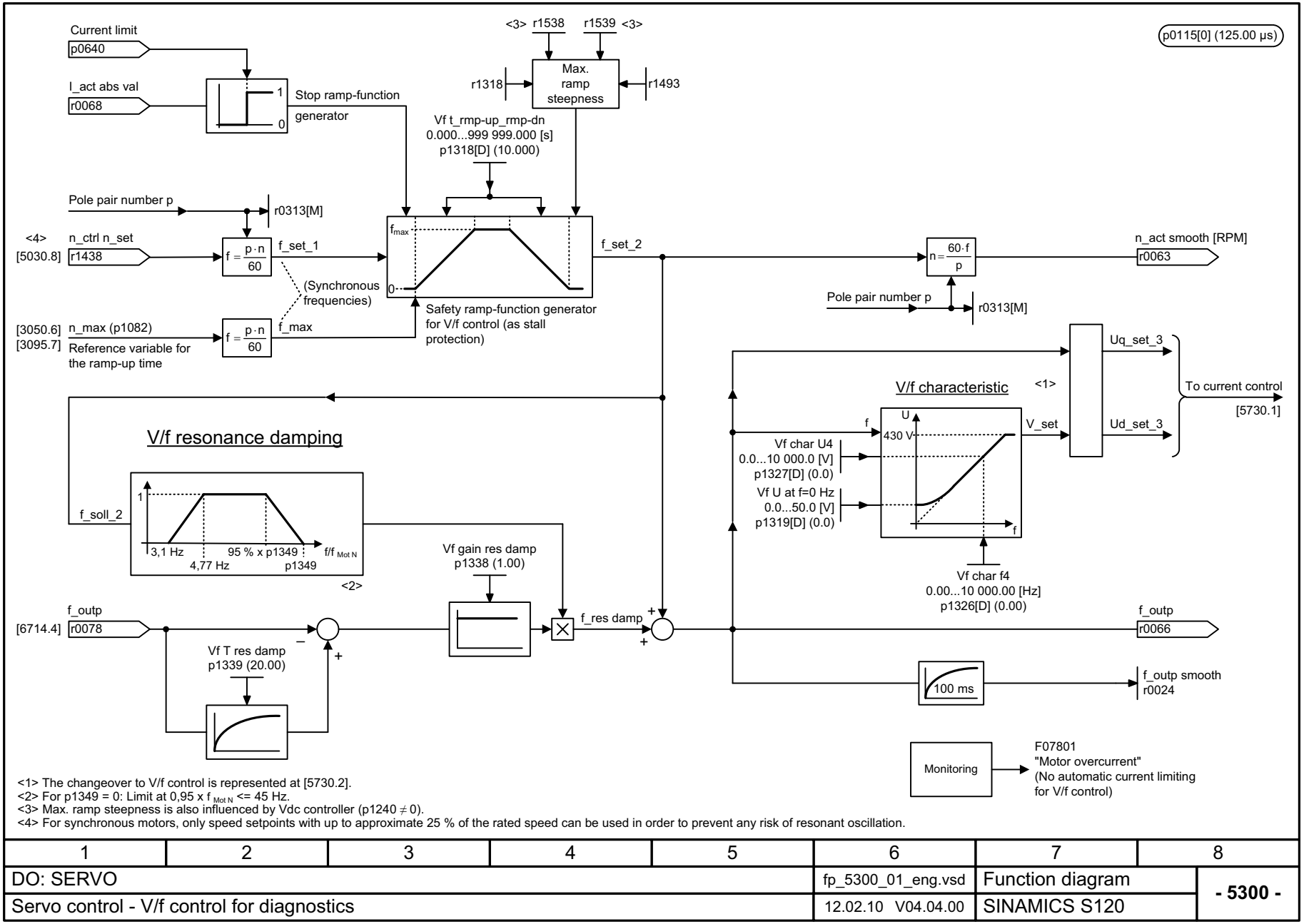


<1> For p1472 = 0 the I component is disabled (Integral time = ∞).
<2> Setting rule: p0341, p0342 and p1498 are correctly set if the r1480 speed output displays values around 0 when accelerating in sensorless operation.
<3> The integrator of the speed controller is re-parameterized to become a PT1 filter through a feedback element (p1494).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5210_01_eng.vsd	Function diagram	- 5210 -
Servo control - Speed controller without encoder					24.02.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-182 5210 – Regulador de velocidad sin encóder

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

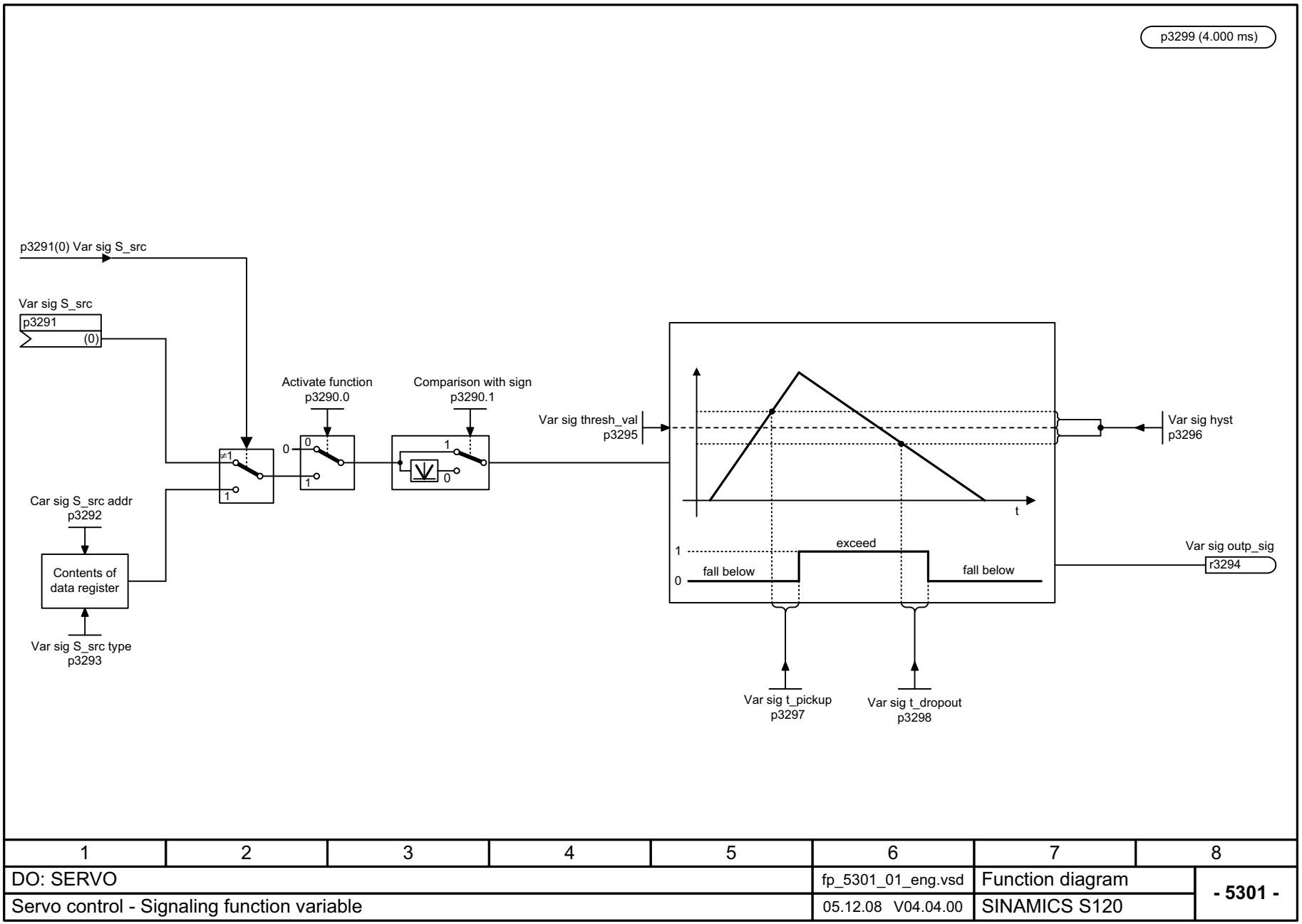


<1> The changeover to V/f control is represented at [5730.2].
<2> For p1349 = 0: Limit at 0,95 x $f_{Mot\,N}$ <= 45 Hz.
<3> Max. ramp steepness is also influenced by Vdc controller (p1240 ≠ 0).
<4> For synchronous motors, only speed setpoints with up to approximate 25 % of the rated speed can be used in order to prevent any risk of resonant oscillation.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5300_01_eng.vsd	Function diagram	- 5300 -
Servo control - V/f control for diagnostics					12.02.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-183 5300 – Control por U/f para diagnóstico

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5301_01_eng.vsd	Function diagram	- 5301 -
Servo control - Signaling function variable					05.12.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-184 5301 – Señalización variable

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-185 5490 – Regulador de velocidad Configuración

p1400[D]

Speed control configuration

1000.00 µs

Factory setting

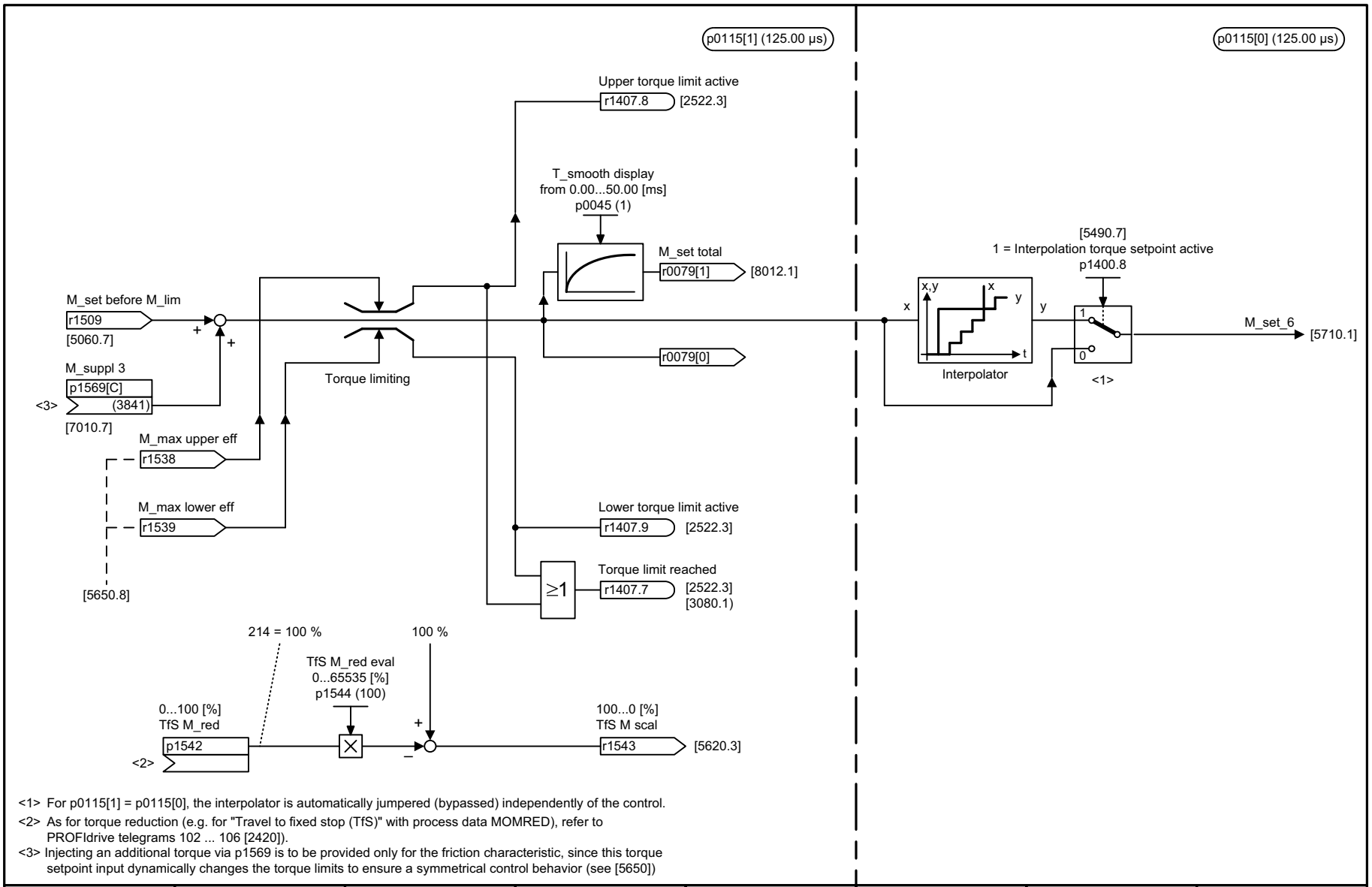
n_ctrl config
p1400[D]

Bit No.	Meaning	Factory setting	
0	**Reserved**		
1	**Reserved**		
2	**Reserved**		
3	**Reserved**		
4	**1 = Torque limiting active in motoring/regenerating mode**		[5640.3]
5	**1 = Kp/Tn adaptation active**	1	[5040.2] [5210.5]
6	**Reserved**		
7	**1 = Interpolation, speed pre-control active**	1	[5020.3]
8	**1 = Interpolation, torque setpoint active**	1	[5610.6]
9	**1 = Damping for sensorless open-loop controlled mode**	1	
10	**Speed pre-control** 0 = To setpoint filter 2; 1 = To balancing		[5020.5]
11	**Sensorless operation, speed actual value starting value** 0 = 0.0; 1 = setpoint		[5210.2]
12	**Sensorless operation, changeover** 0 = When accelerating, 1 = Stationary		
13	**Motoring/regenerating mode depending on:** 0 = Speed actual value, 1 = Speed setpoint		
14	**Reserved**		
15	**Reserved**		

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5490_01_eng.vsd	Function diagram	- 5490 -
Servo control - Speed control configuration					14.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

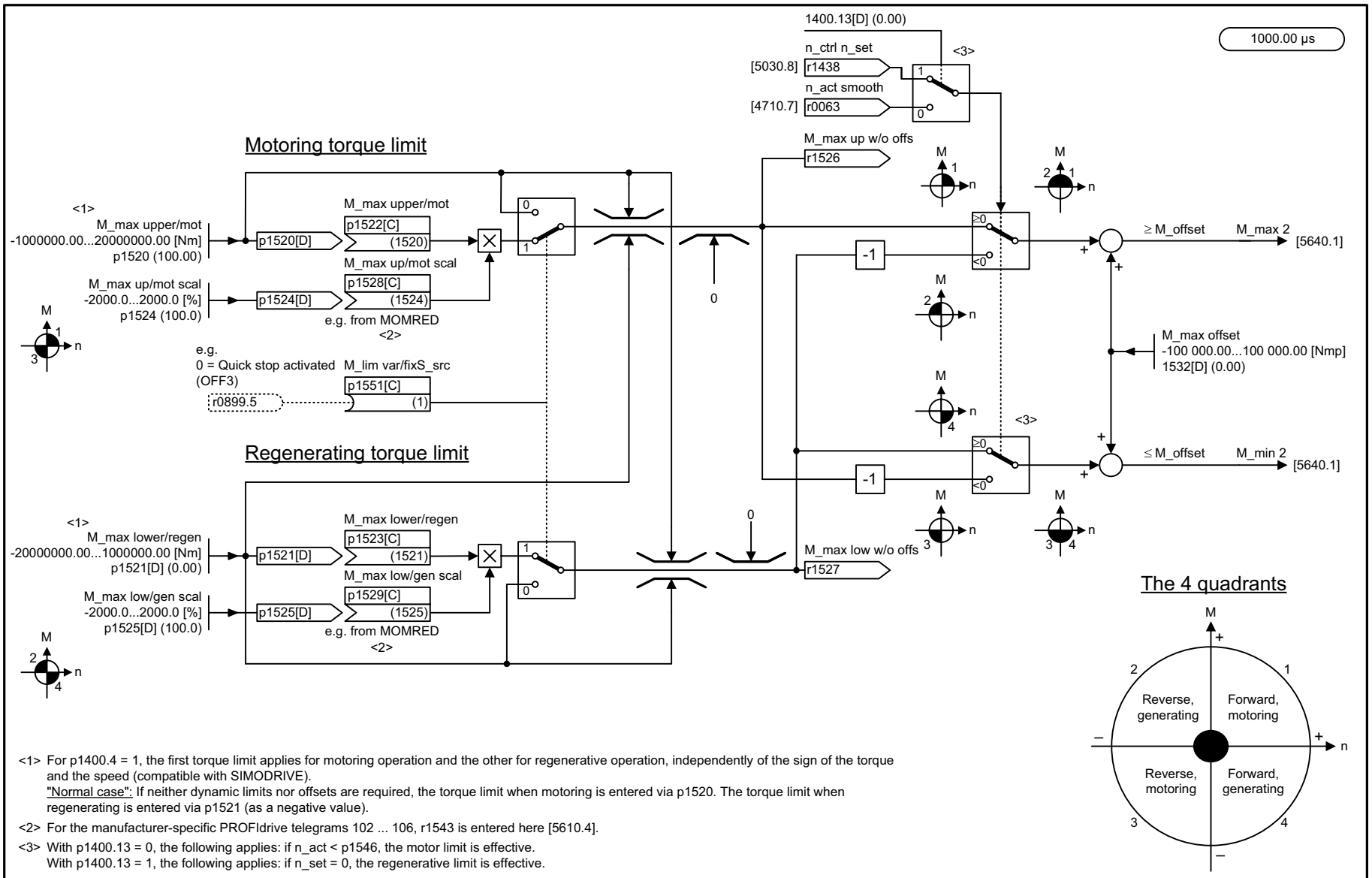
Figura 2-186 5610 – Limitación/reducción del par/interpolador



<1> For p0115[1] = p0115[0], the interpolator is automatically jumpered (bypassed) independently of the control.
<2> As for torque reduction (e.g. for "Travel to fixed stop (TfS)" with process data MOMRED), refer to PROFIdrive telegrams 102 ... 106 [2420]).
<3> Injecting an additional torque via p1569 is to be provided only for the friction characteristic, since this torque setpoint input dynamically changes the torque limits to ensure a symmetrical control behavior (see [5650])

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5610_01_eng.vsd	Function diagram	- 5610 -
Servo control - Torque limiting/reduction/interpolator					15.10.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For p1400.4 = 1, the first torque limit applies for motoring operation and the other for regenerative operation, independently of the sign of the torque and the speed (compatible with SIMODRIVE).
"Normal case": If neither dynamic limits nor offsets are required, the torque limit when motoring is entered via p1520. The torque limit when regenerating is entered via p1521 (as a negative value).

<2> For the manufacturer-specific PROFIdrive telegrams 102 ... 106, r1543 is entered here [5610.4].

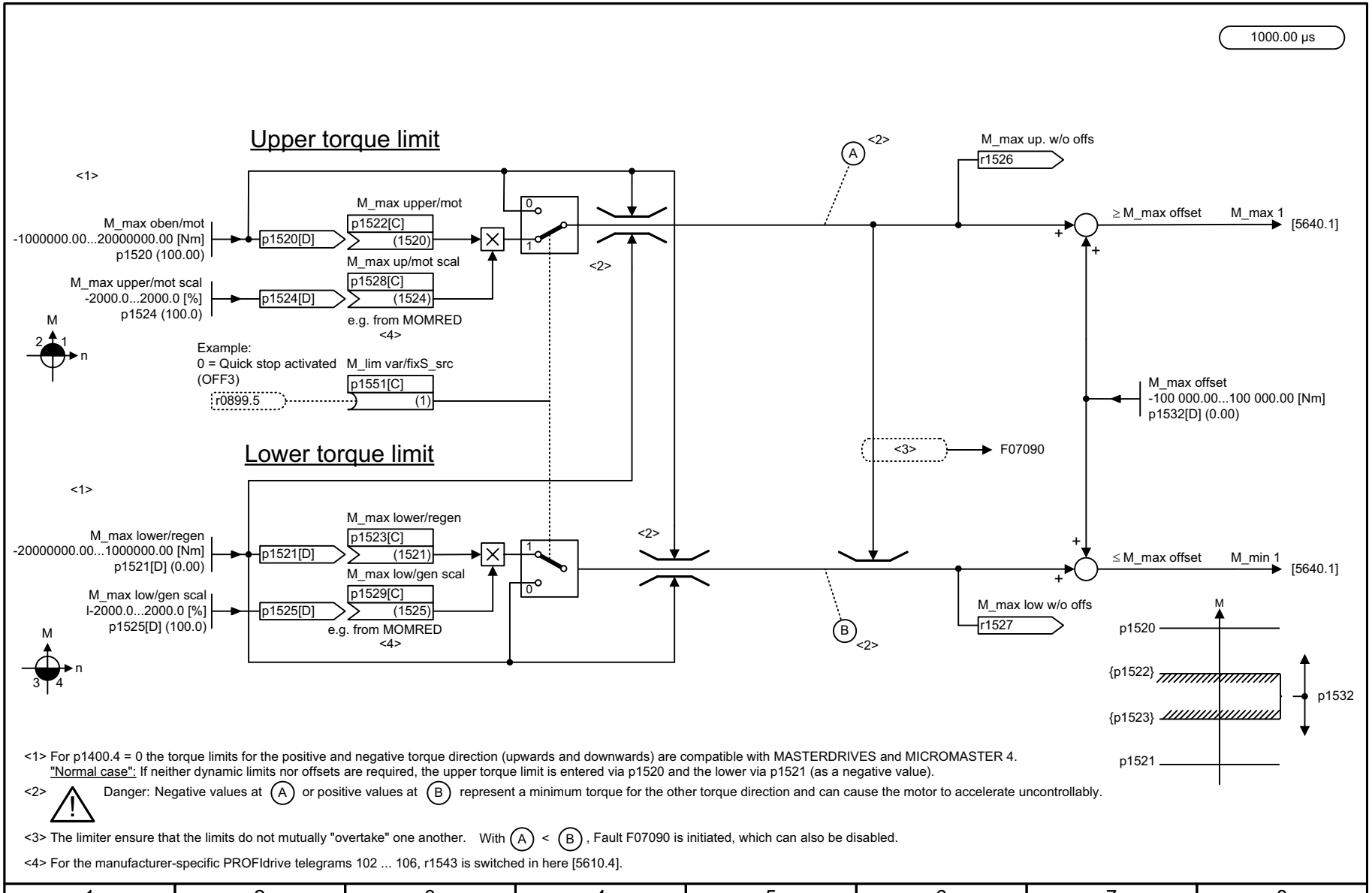
<3> With p1400.13 = 0, the following applies: if n_act < p1546, the motor limit is effective.
With p1400.13 = 1, the following applies: if n_set = 0, the regenerative limit is effective.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5620_01_eng.vsd	Function diagram	- 5620 -
Servo control - Motoring/regenerating torque limit					26.08.09 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-187 5620 – Límite de par en modo motor/generador

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-188 5630 – Límite de par superior/inferior



<1> For p1400.4 = 0 the torque limits for the positive and negative torque direction (upwards and downwards) are compatible with MASTERDRIVES and MICROMASTER 4.
"Normal case": If neither dynamic limits nor offsets are required, the upper torque limit is entered via p1520 and the lower via p1521 (as a negative value).

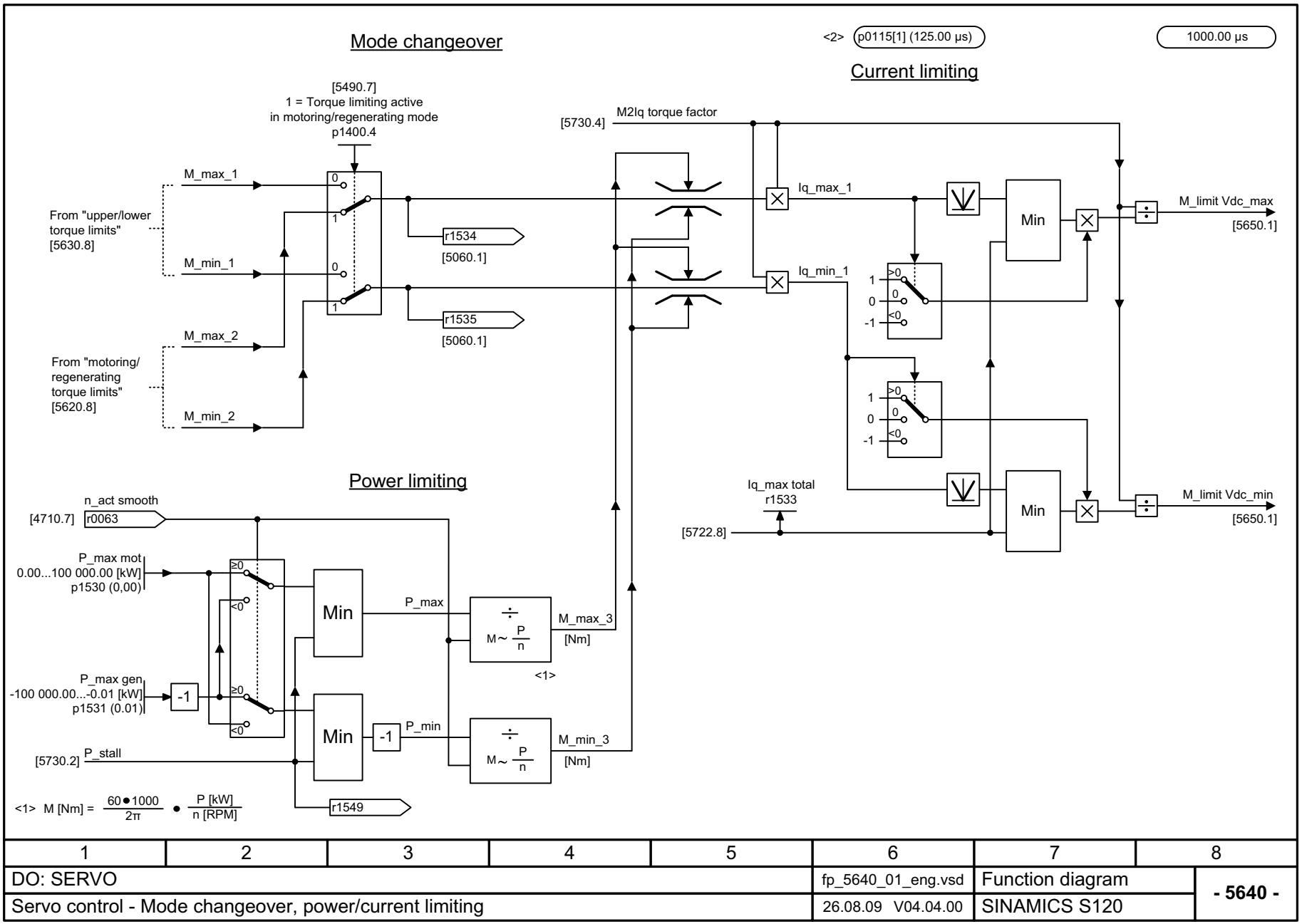
<2> ⚠ Danger: Negative values at (A) or positive values at (B) represent a minimum torque for the other torque direction and can cause the motor to accelerate uncontrollably.

<3> The limiter ensure that the limits do not mutually "overtake" one another. With (A) < (B), Fault F07090 is initiated, which can also be disabled.

<4> For the manufacturer-specific PROFIdrive telegrams 102 ... 106, r1543 is switched in here [5610.4].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5630_01_eng.vsd	Function diagram	- 5630 -
Servo control - Upper/lower torque limit					26.08.09 V04.04.00	SINAMICS S120	

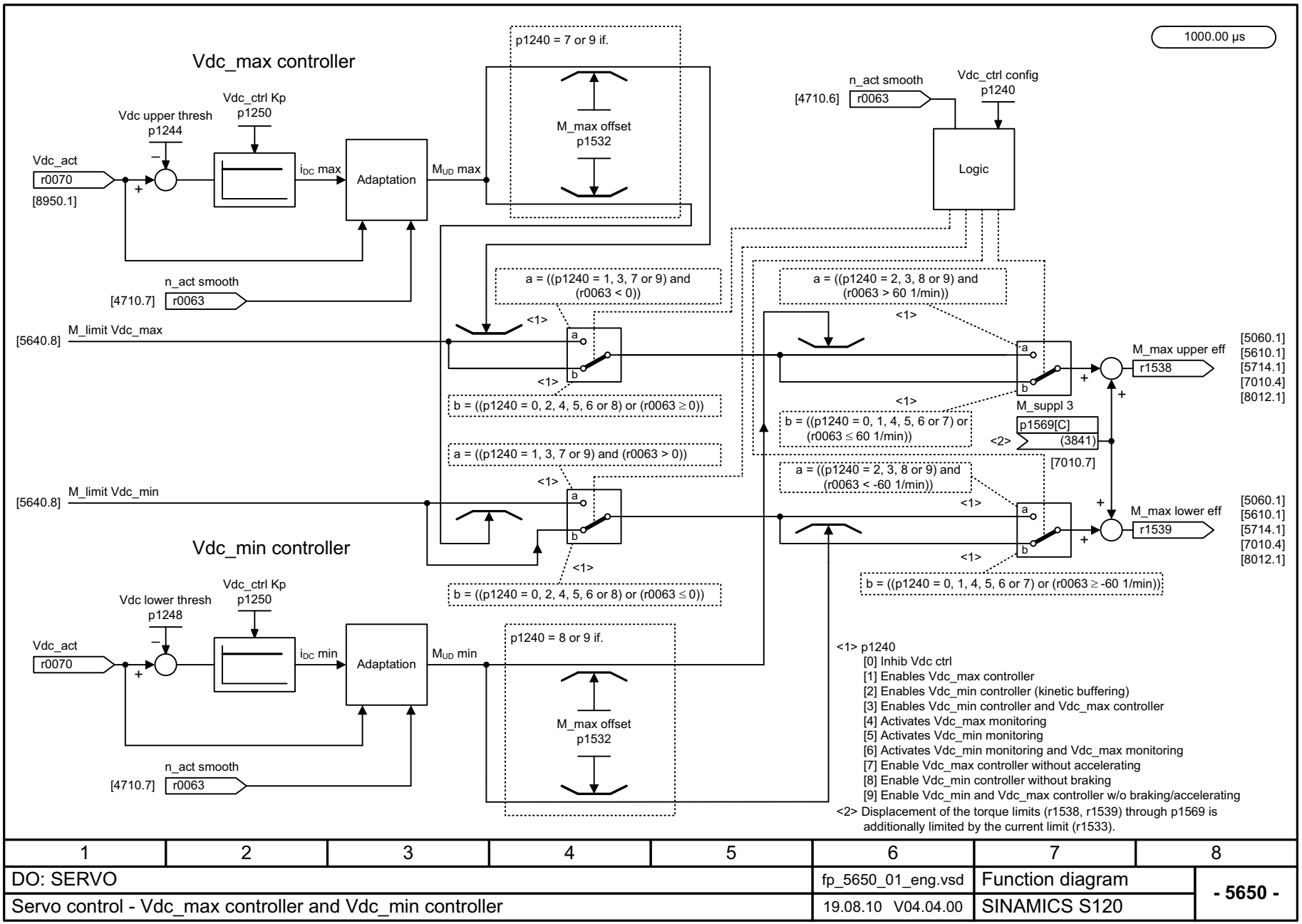
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5640_01_eng.vsd	Function diagram	- 5640 -
Servo control - Mode changeover, power/current limiting					26.08.09 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-189 5640 – Conmutación de modo, limitación de potencia/intensidad

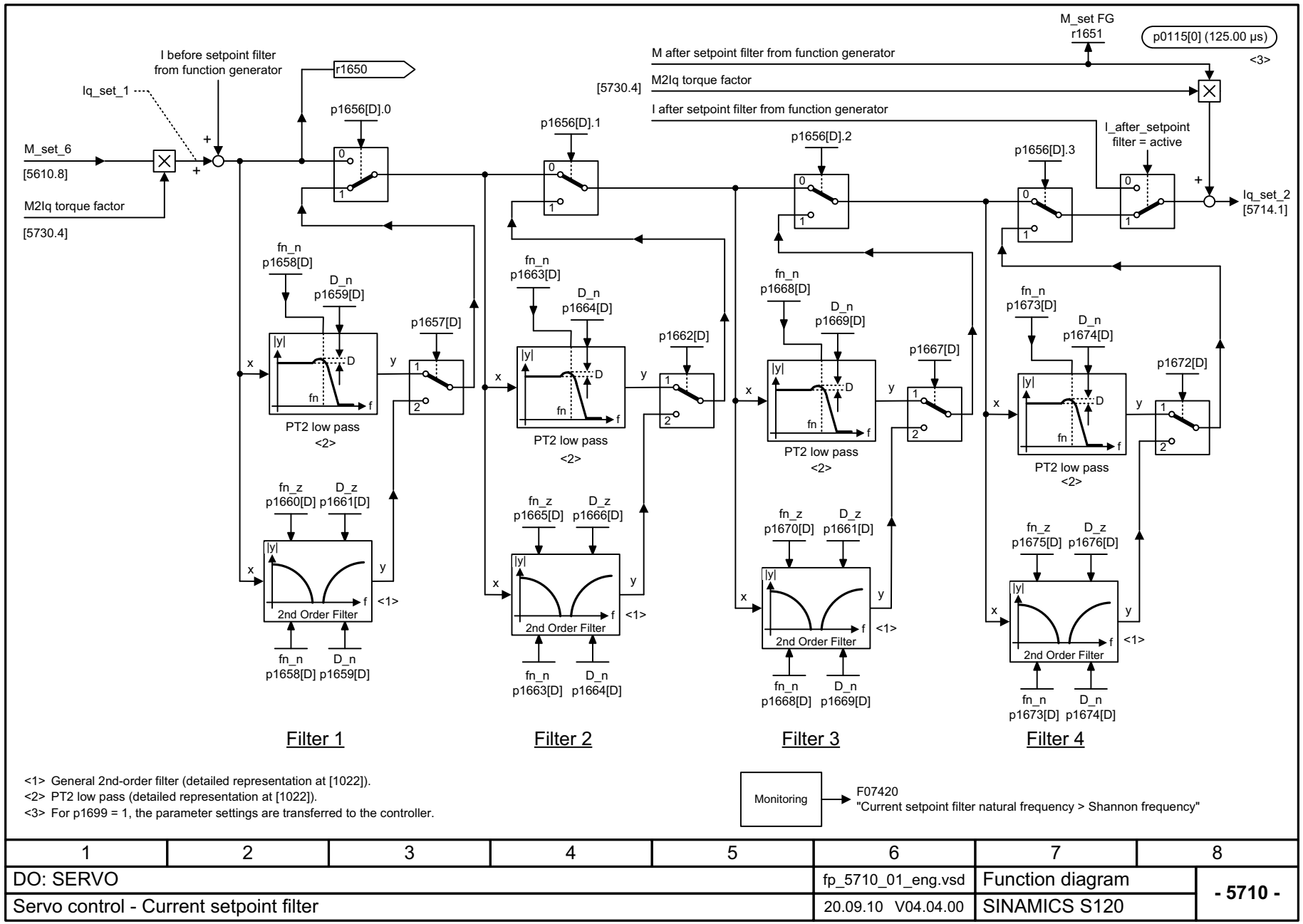
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5650_01_eng.vsd	Function diagram	- 5650 -
Servo control - Vdc_max controller and Vdc_min controller					19.08.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-190 5650 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

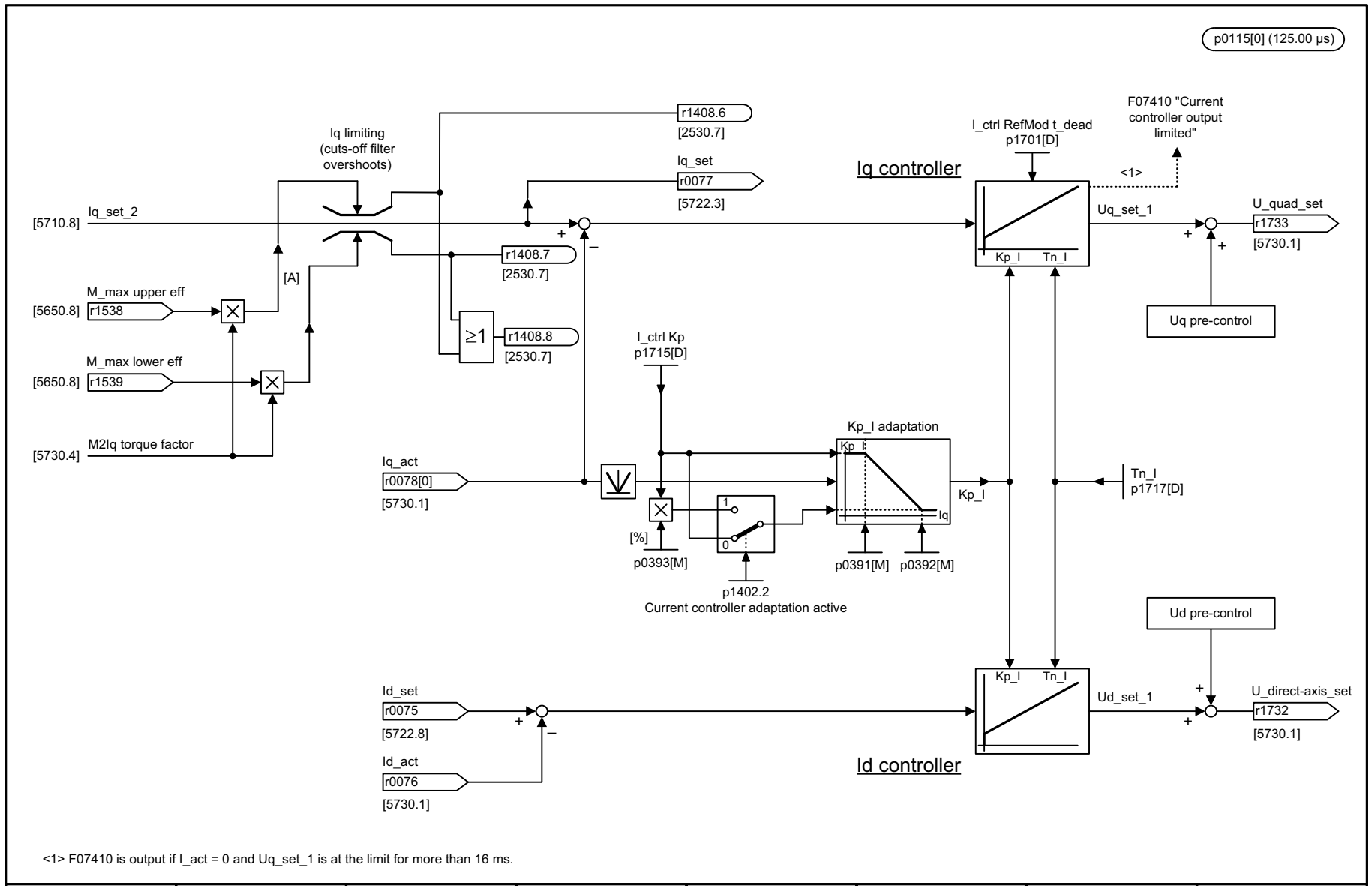


<1> General 2nd-order filter (detailed representation at [1022]).
<2> PT2 low pass (detailed representation at [1022]).
<3> For p1699 = 1, the parameter settings are transferred to the controller.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5710_01_eng.vsd	Function diagram	- 5710 -
Servo control - Current setpoint filter					20.09.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-191 5710 – Filtros consigna de intensidad

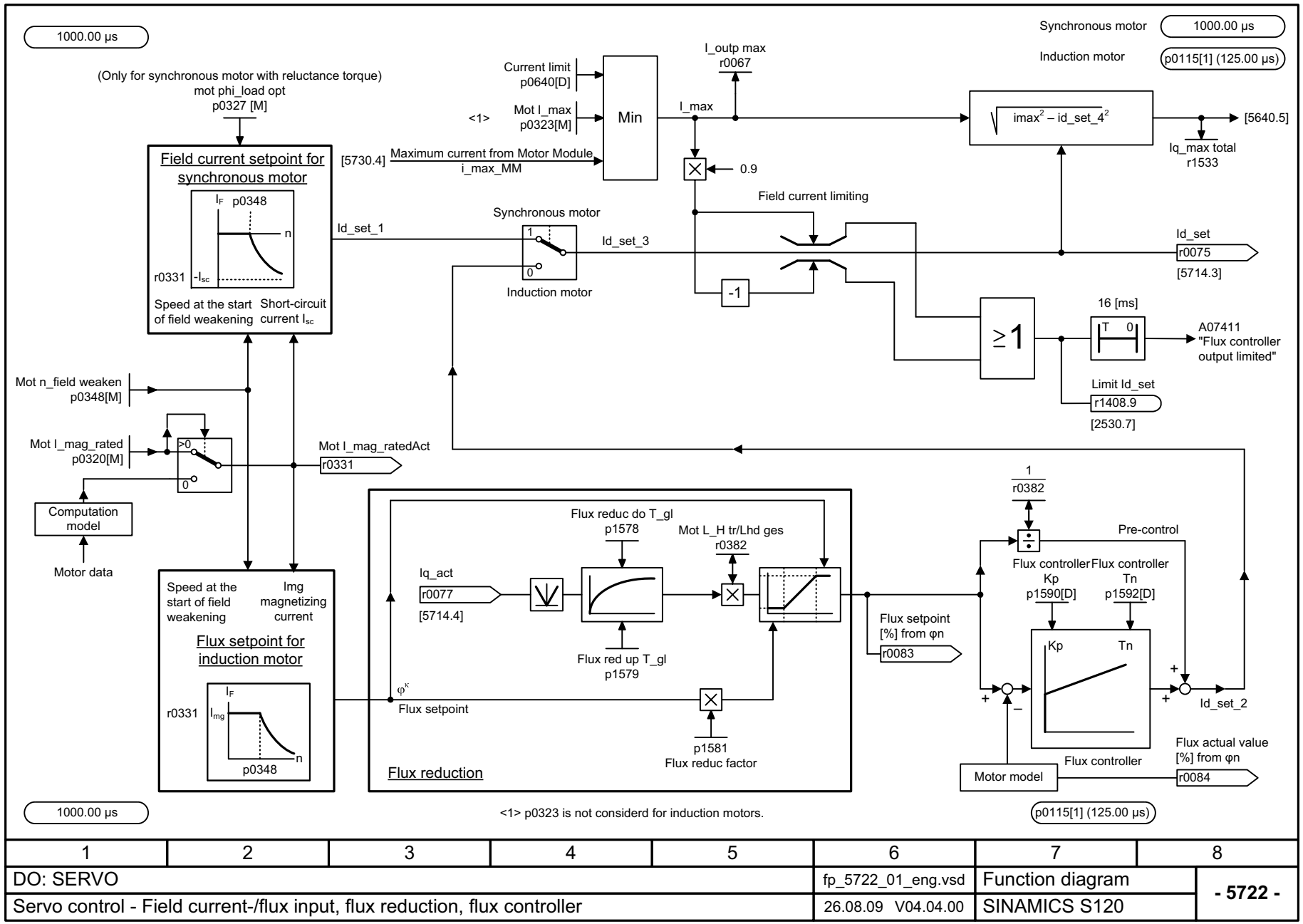
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5714_01_eng.vsd	Function diagram	- 5714 -
Servo control - Iq and Id controller					02.02.09 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-192 5714 – Regulador Iq y regulador Id

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5722_01_eng.vsd	Function diagram	- 5722 -
Servo control - Field current-/flux input, flux reduction, flux controller					26.08.09 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-193 5722 – Consigna de intensidad de excitación/flujo, disminución del flujo, regulador de flujo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

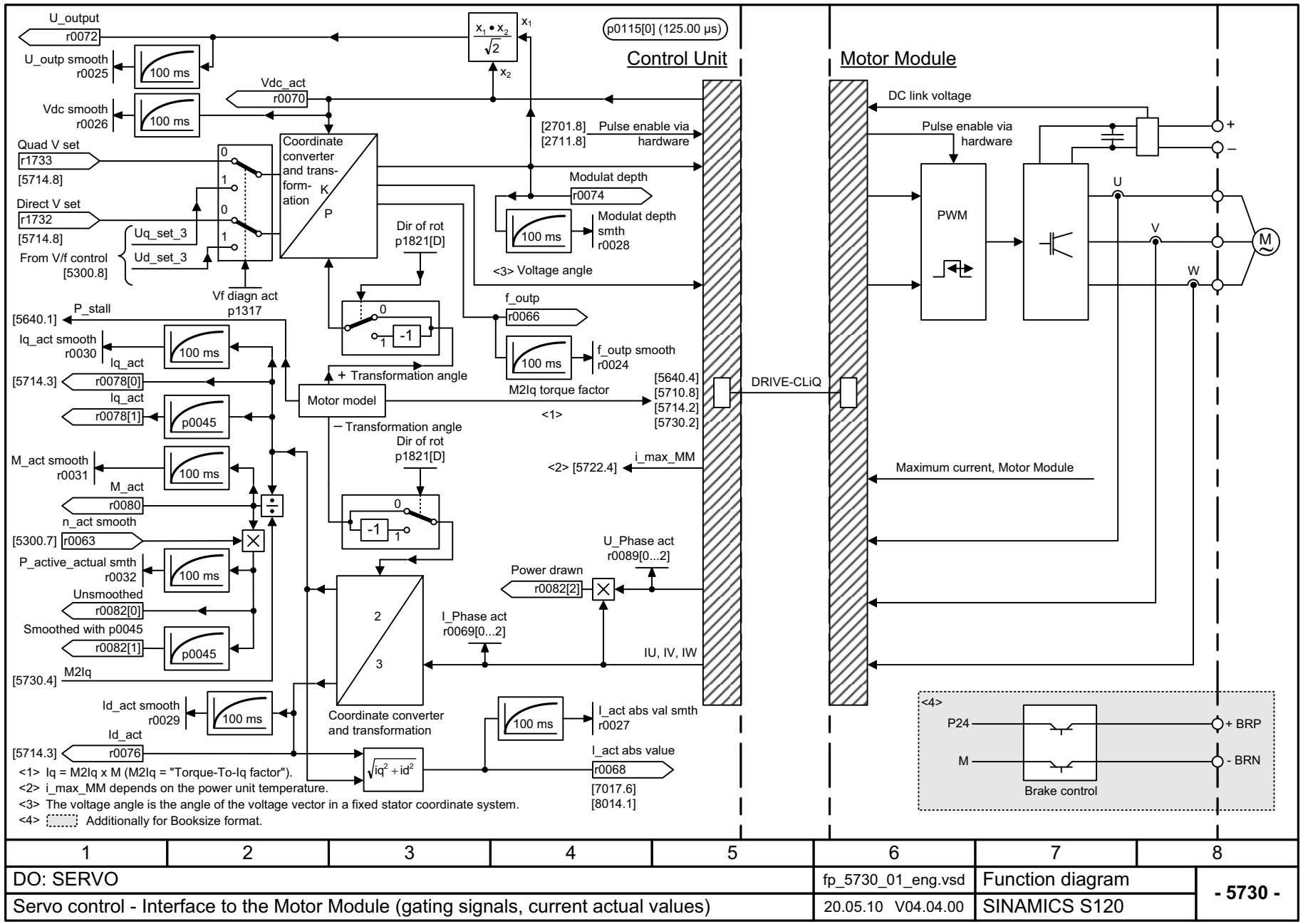


Figura 2-194 5730 – Interfaz para Motor Module (señales de conducción, valores reales de intensidad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.19 Regulación vectorial

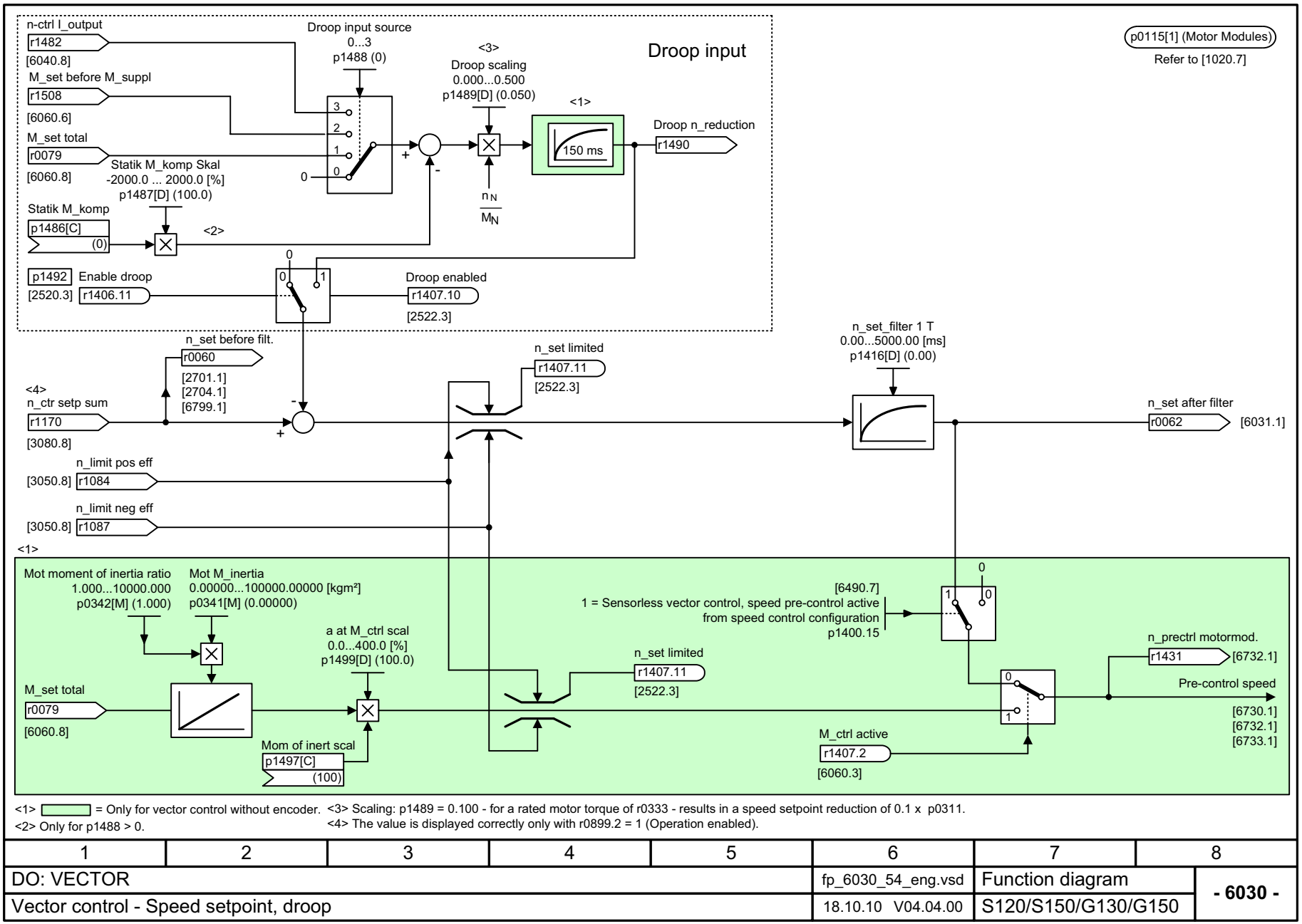
Esquemas de funciones

6030 – Consigna de velocidad, estatismo	2-1733
6031 – Simetrización de control anticipativo, modelo de referencia/modelo de aceleración	2-1734
6040 – Regulador de velocidad con/sin encóder	2-1735
6050 – Adaptación Kp_n/Tn_n	2-1736
6060 – Consigna de par	2-1737
6220 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min	2-1738
6300 – Característica U/f y aumento de tensión	2-1739
6310 – Amortiguación de resonancia y compensación de deslizamiento	2-1740
6320 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min	2-1741
6490 – Regulador de velocidad Configuración	2-1742
6491 – Regulación de flujo Configuración	2-1743
6495 – Excitación (FEM, p0300 = 5)	2-1744
6630 – Límite de par superior/inferior	2-1745
6640 – Límites de intensidad/de potencia/de par	2-1746
6710 – Filtros consigna de intensidad	2-1747
6714 – Regulador Iq y regulador Id	2-1748
6721 – Consigna Id (PEM, p0300 = 2)	2-1749
6722 – Característica de debilitamiento de campo, consigna Id (ASM, p0300 = 1)	2-1750
6723 – Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (ASM, p0300 = 1)	2-1751
6724 – Regulador de debilitamiento de campo (PEM, p0300 = 2)	2-1752
6725 – Consigna de flujo, regulador de debilitamiento de campo (FEM, p0300 = 5)	2-1753
6726 – Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (FEM, p0300 = 5)	2-1754
6727 – Mod. de corriente, vigil. de la intensidad de excitación, regulación cos phi (FEM, p0300 = 5)	2-1755
6730 – Interfaz con el Motor Module (ASM, p0300 = 1)	2-1756
6731 – Interfaz con el Motor Module (PEM, p0300 = 2)	2-1757
6732 – Interfaz con el Motor Module (FEM, p0300 = 5)	2-1758

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

6733 – Selección modelo de motor (FEM, p0300 = 5) 2-1759
6799 – Señales de indicación 2-1760

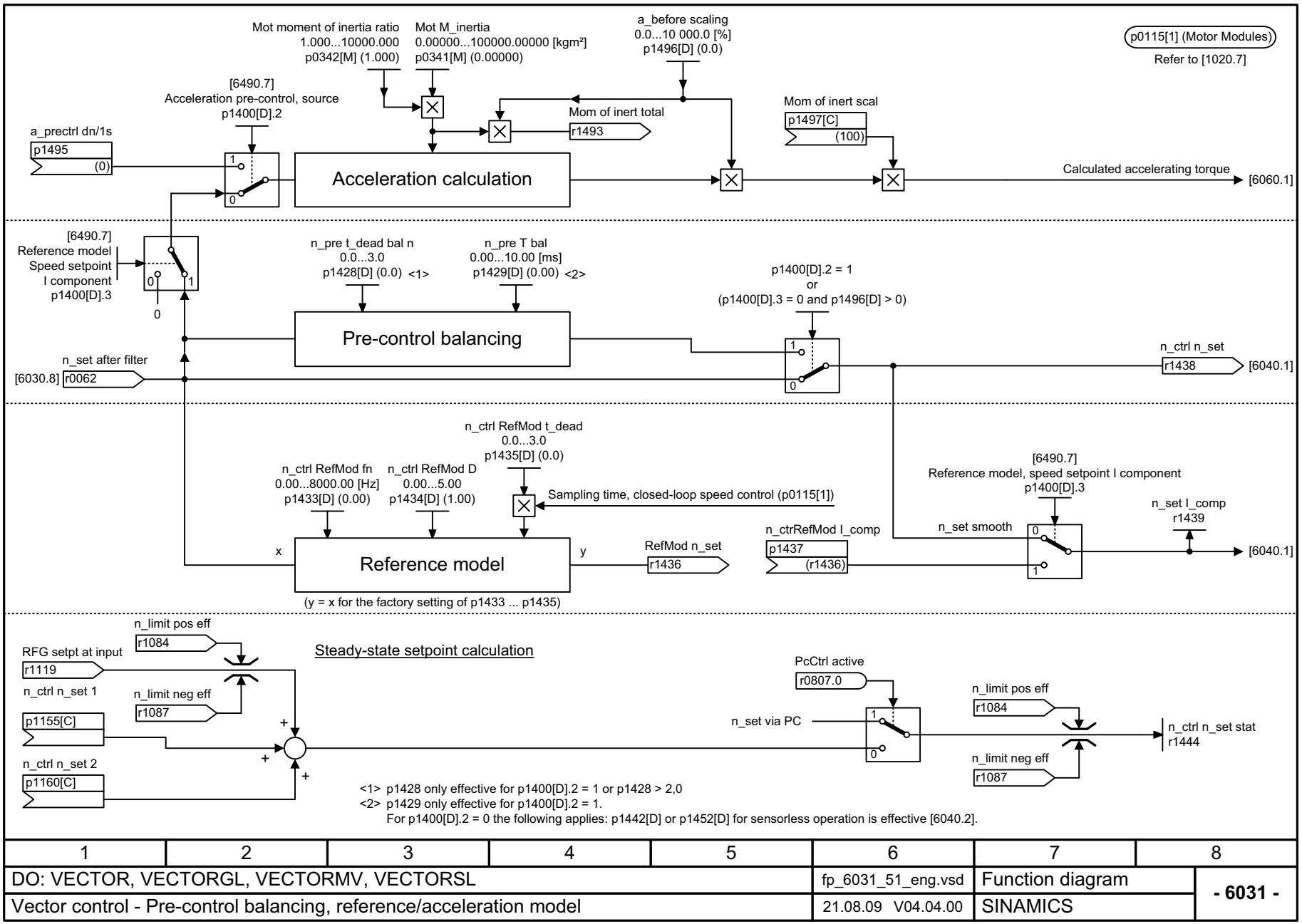
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6030_54_eng.vsd	Function diagram	- 6030 -
Vector control - Speed setpoint, droop					18.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-195 6030 – Consigna de velocidad, estatismo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6031_51_eng.vsd	Function diagram	- 6031 -
Vector control - Pre-control balancing, reference/acceleration model					21.08.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-196 6031 – Simetrización de control anticipativo, modelo de referencia/modelo de aceleración

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

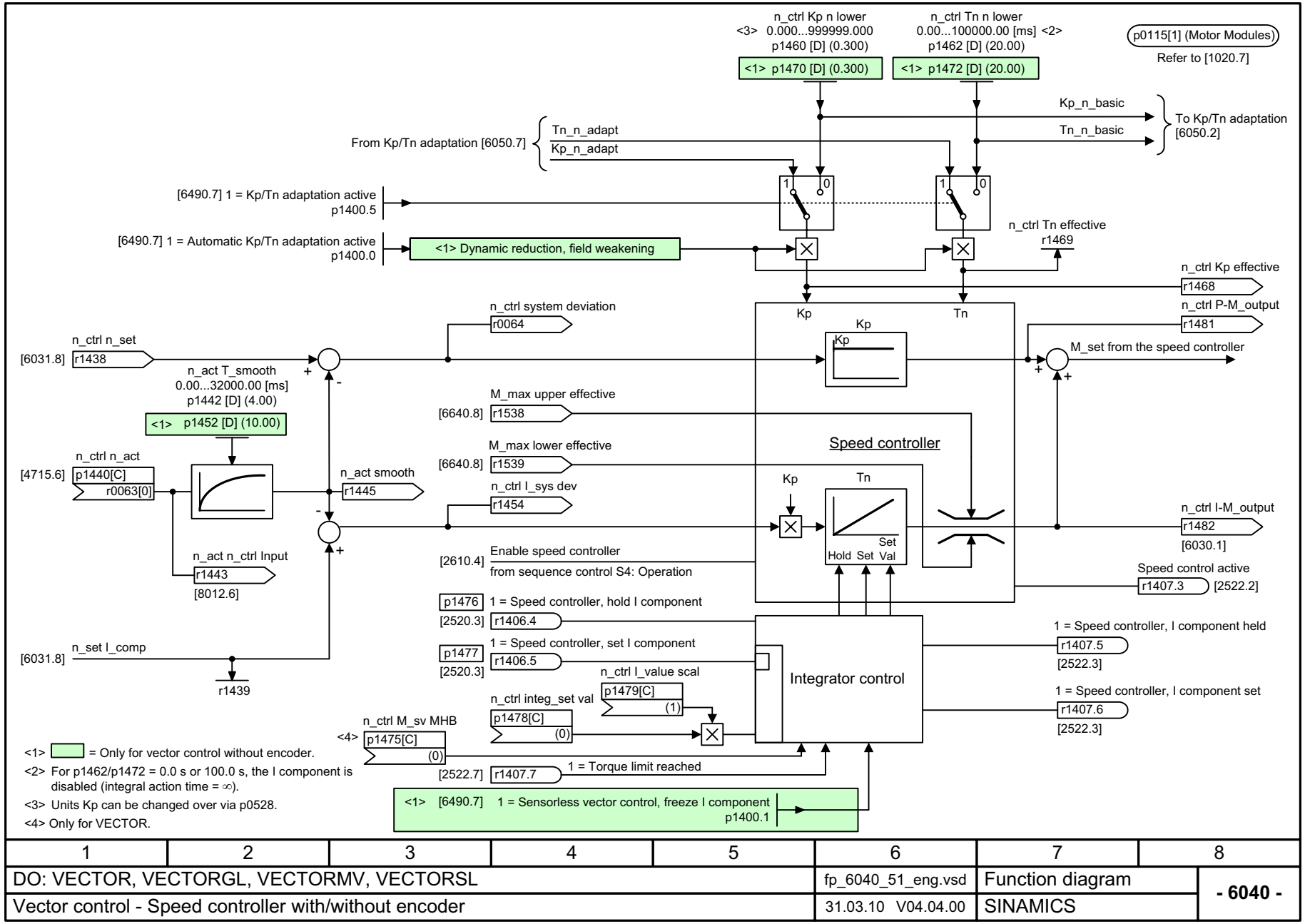
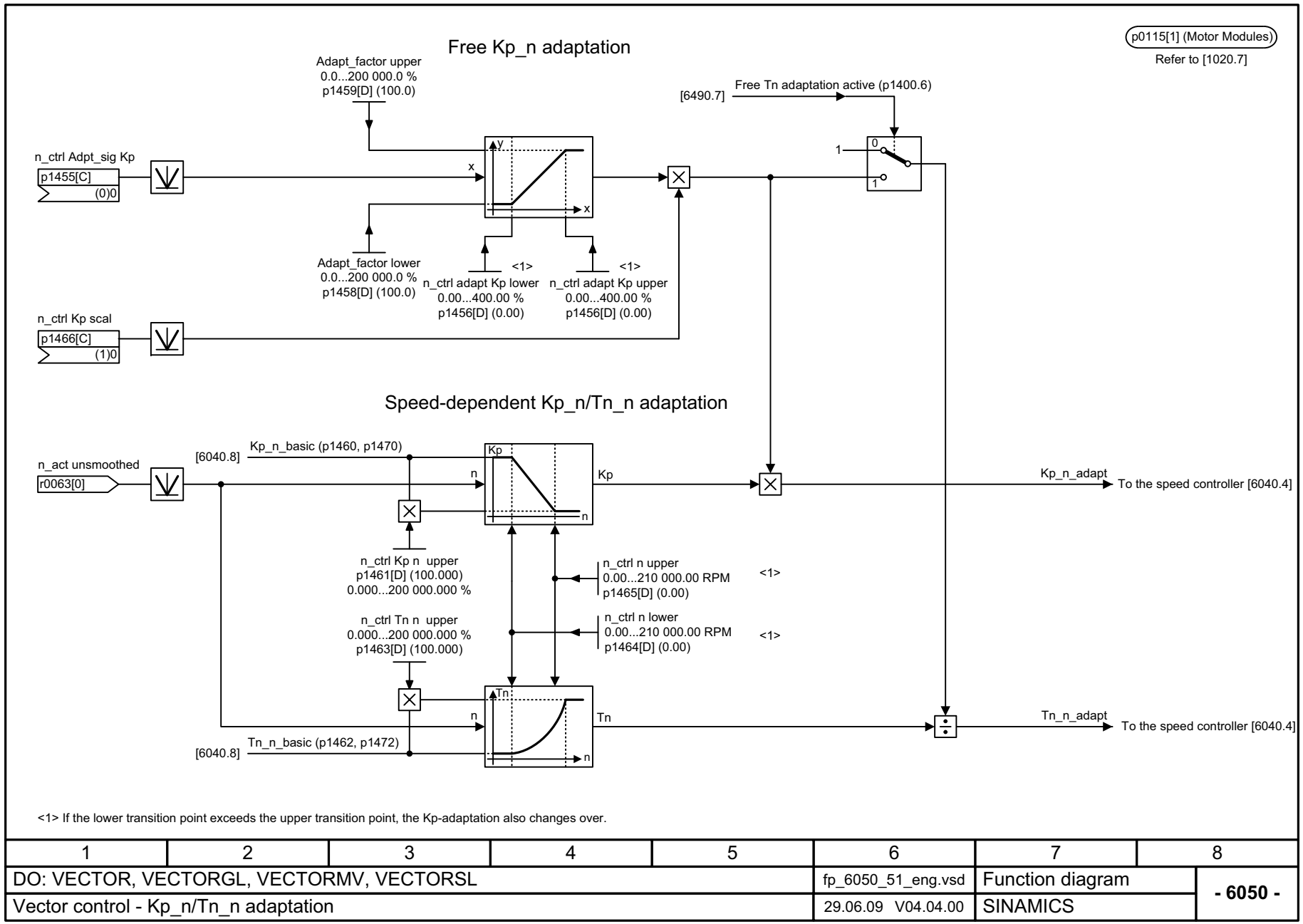


Figura 2-197 6040 – Regulador de velocidad con/sin encóder

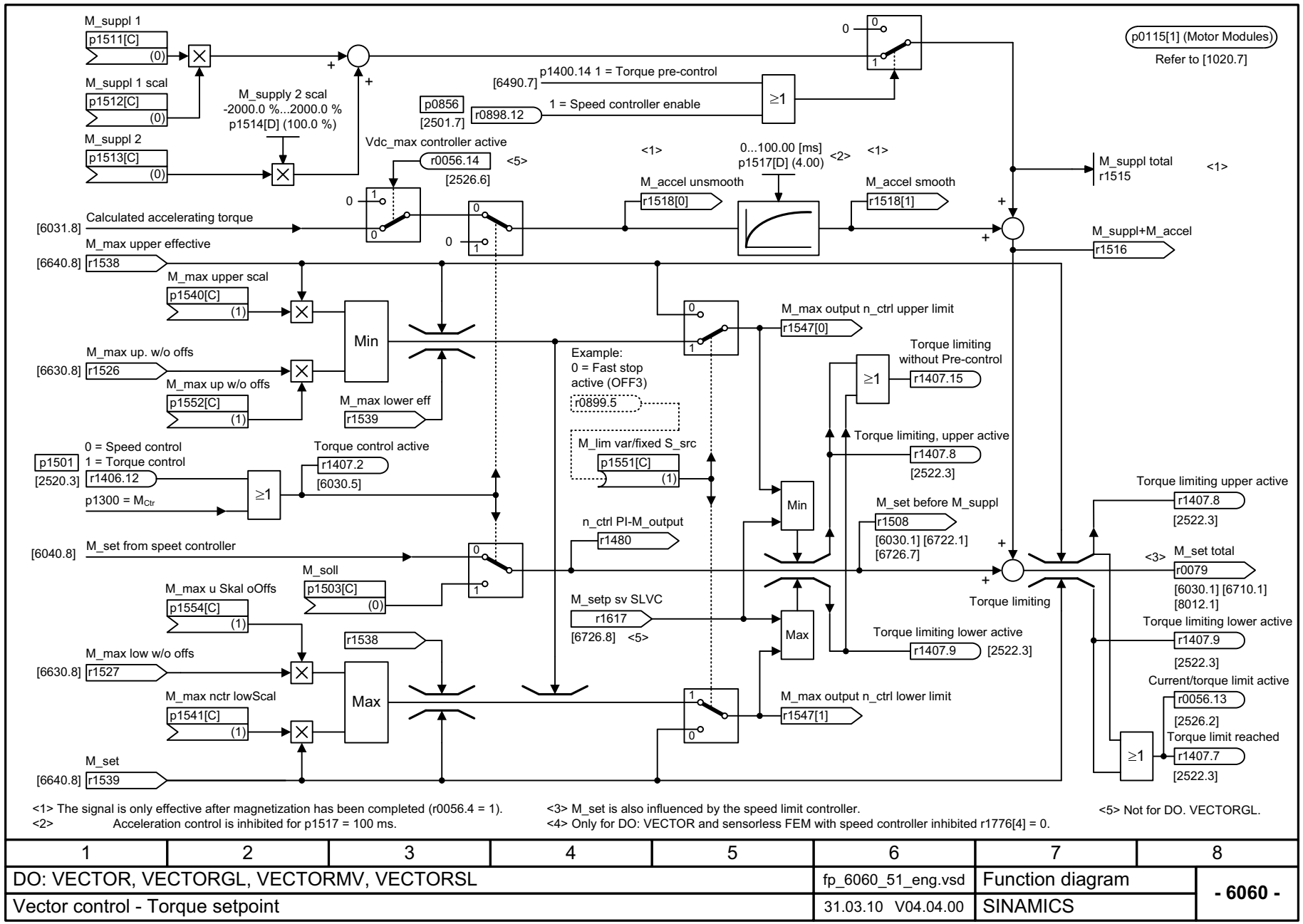
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6050_51_eng.vsd	Function diagram	- 6050 -
Vector control - Kp_n/Tn_n adaptation					29.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-198 6050 – Adaptación Kp_n/Tn_n

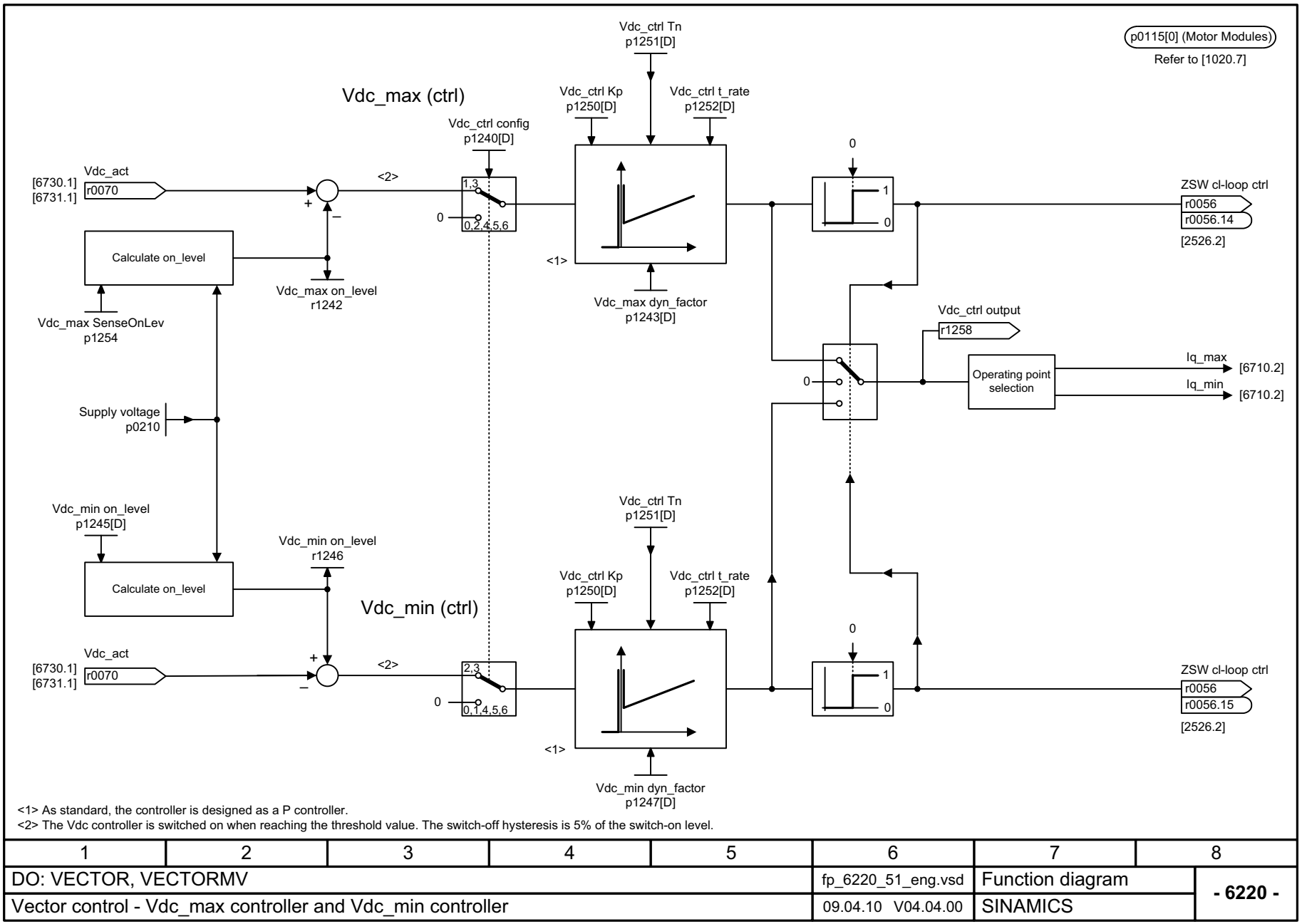
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6060_51_eng.vsd	Function diagram	- 6060 -
Vector control - Torque setpoint					31.03.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-199 6060 – Consigna de par

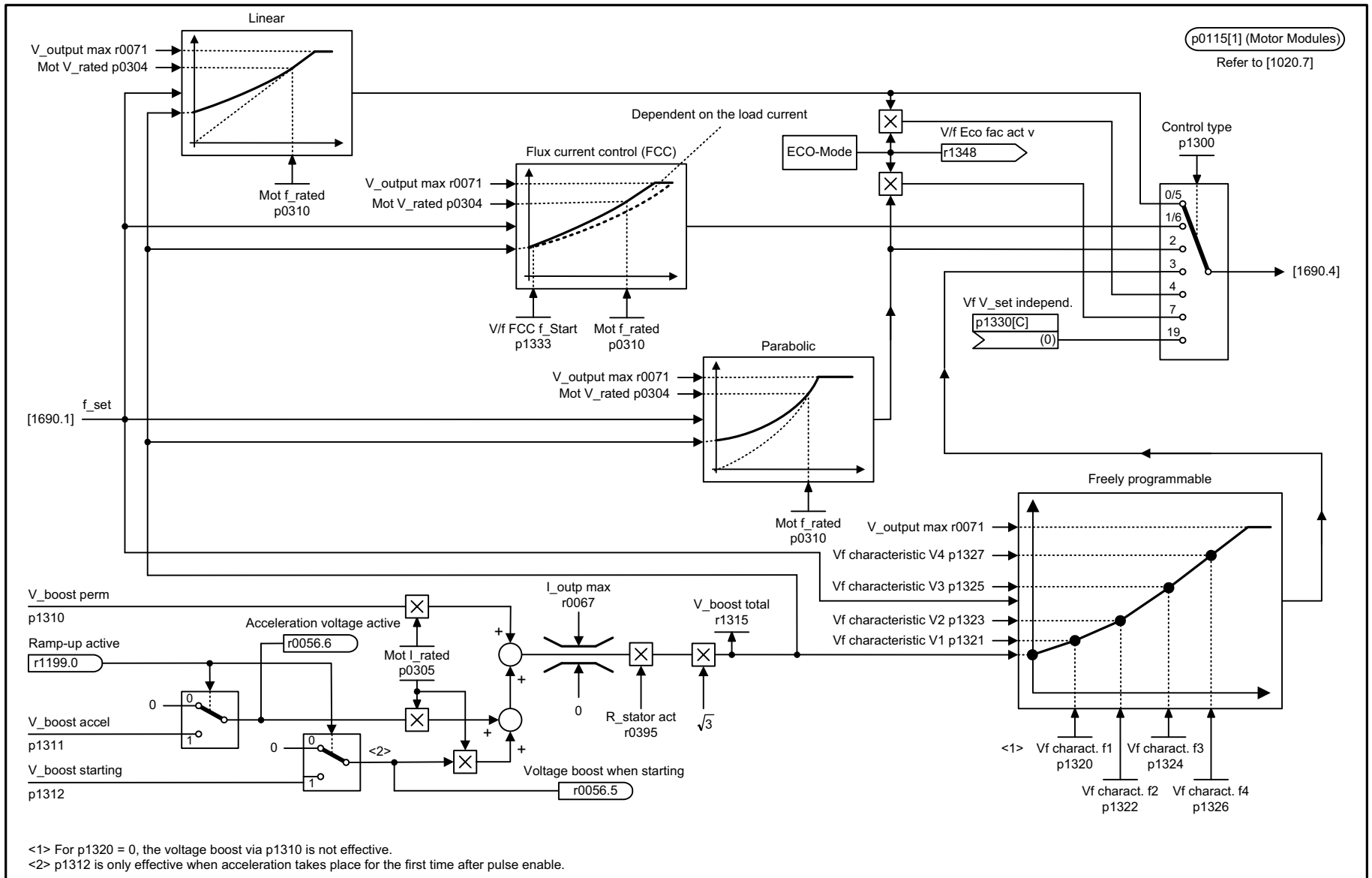
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORMV					fp_6220_51_eng.vsd	Function diagram	- 6220 -
Vector control - Vdc_max controller and Vdc_min controller					09.04.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-200 6220 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

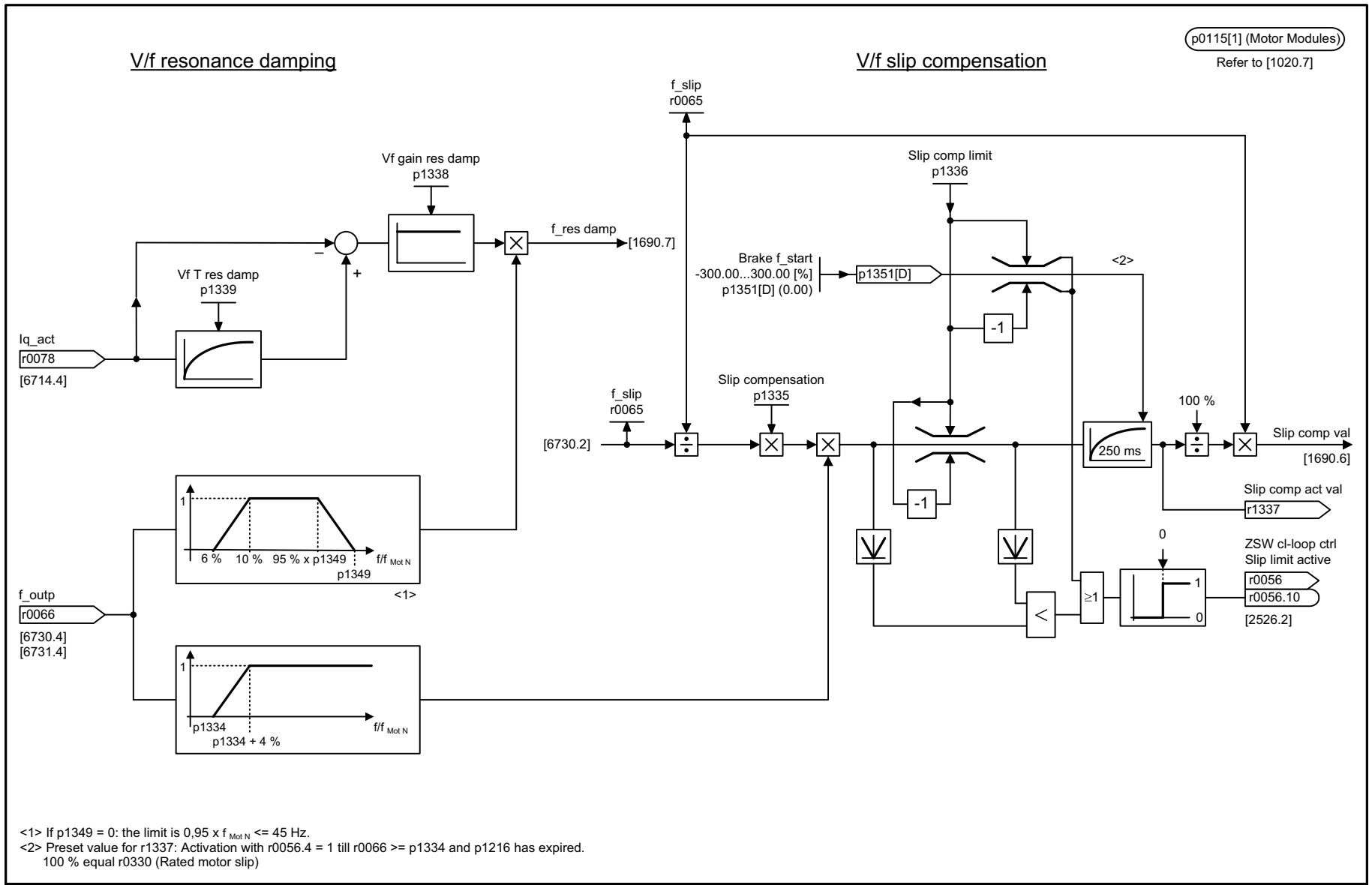


<1> For p1320 = 0, the voltage boost via p1310 is not effective.
<2> p1312 is only effective when acceleration takes place for the first time after pulse enable.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6300_54_eng.vsd	Function diagram	- 6300 -
Vector control - V/f characteristic and voltage boost					18.06.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-201 6300 – Característica U/f y aumento de tensión

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

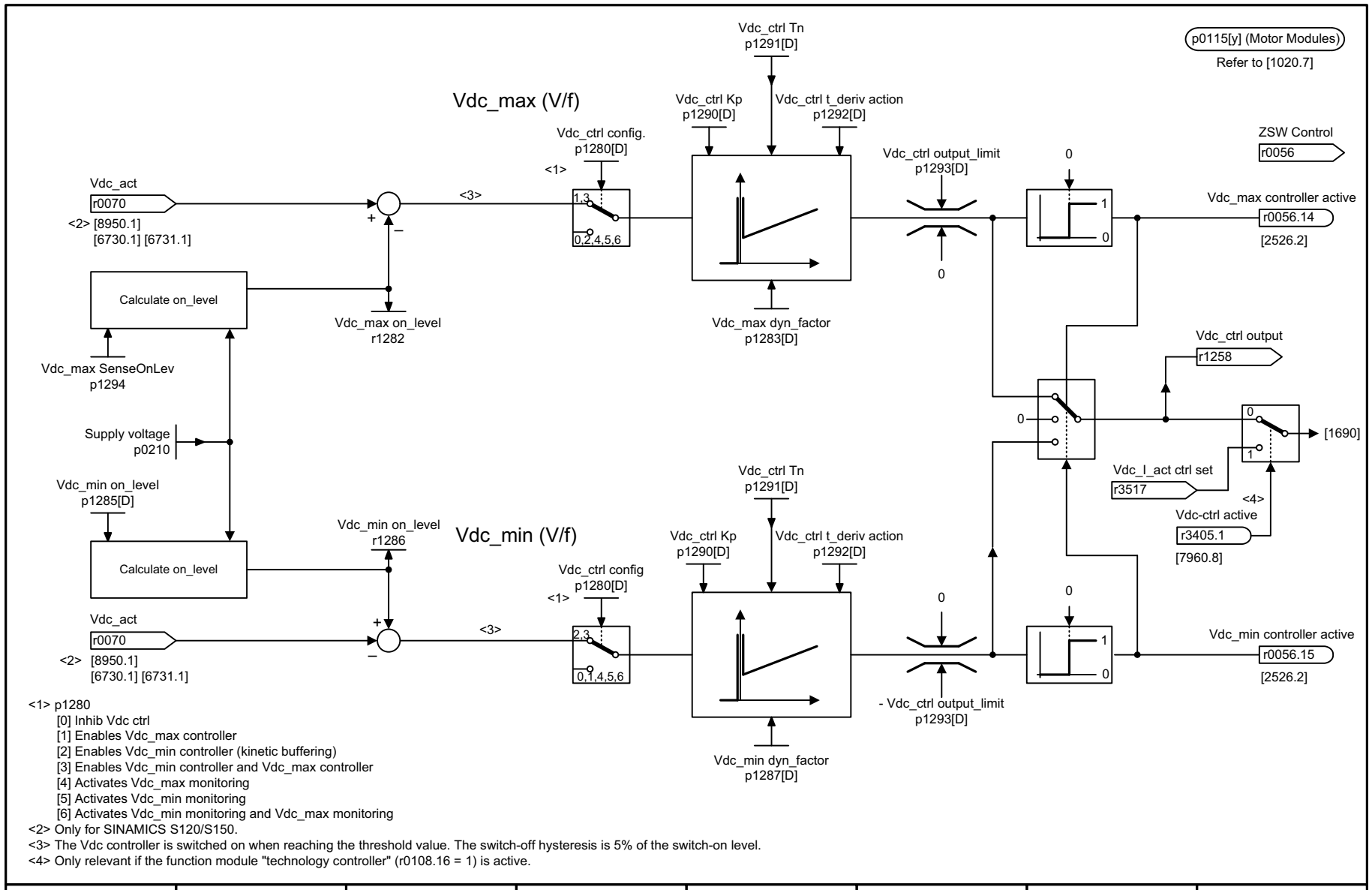


<1> If p1349 = 0: the limit is 0,95 x $f_{Mot\ N}$ <= 45 Hz.
<2> Preset value for r1337: Activation with r0056.4 = 1 till r0066 >= p1334 and p1216 has expired.
100 % equal r0330 (Rated motor slip)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6310_54_eng.vsd	Function diagram	- 6310 -
Vector control - Resonance damping and slip compensation					16.06.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-202 6310 – Amortiguación de resonancia y compensación de deslizamiento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> p1280
[0] Inhib Vdc ctrl
[1] Enables Vdc_max controller
[2] Enables Vdc_min controller (kinetic buffering)
[3] Enables Vdc_min controller and Vdc_max controller
[4] Activates Vdc_max monitoring
[5] Activates Vdc_min monitoring
[6] Activates Vdc_min monitoring and Vdc_max monitoring
<2> Only for SINAMICS S120/S150.
<3> The Vdc controller is switched on when reaching the threshold value. The switch-off hysteresis is 5% of the switch-on level.
<4> Only relevant if the function module "technology controller" (r0108.16 = 1) is active.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6320_54_eng.vsd	Function diagram	- 6320 -
Vector control - Vdc_max controller and Vdc_min controller					18.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-203 6320 – Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-204 6490 – Regulador de velocidad Configuración

n_ctrl config
p1400[D]

Speed control configuration

p0115[1] (Motor Modules)
Refer to [1020.7]

Factory setting

Bit No.	Meaning	Factory setting	
0	**1 = Automatic Kp/Tn adaptation active**	1	[6040.3]
1	**1 = Sensorless vector control, freeze I component**	0	[6040.3]
2	**1 = Acceleration pre-control, external source (p1495)** **0 = Acceleration pre-control, internal source (n_set)**	0	[6031.2]
3	**1 = Reference model, speed setpoint I component ON**	0	[6031.1][6031.7]
4	**Reserved**		
5	**1 = Kp/Tn adaptation active**	1	[6040.3]
6	**1 = Free Tn adaptation active**	0	[6050.6]
7	**Reserved**		
8	**Reserved**		
9	**Reserved**		
10	**Reserved**		
11	**Reserved**		
12	**Reserved**		
13	**Reserved**		
14	**1 = Torque pre-control always active** **0 = Torque pre-control for n_ctrl enabled**	0	[6060.4]
15	**1 = Sensorless vector control, speed pre-control active**	1	[6030.5]

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6490_51_eng.vsd	Function diagram	- 6490 -
Vector control - Speed control configuration					29.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Flux control, configuration

p1401[D]

p0115[2] (Motor Modules)
Refer to [1020.7]

F_ctrl config
p1401[D]

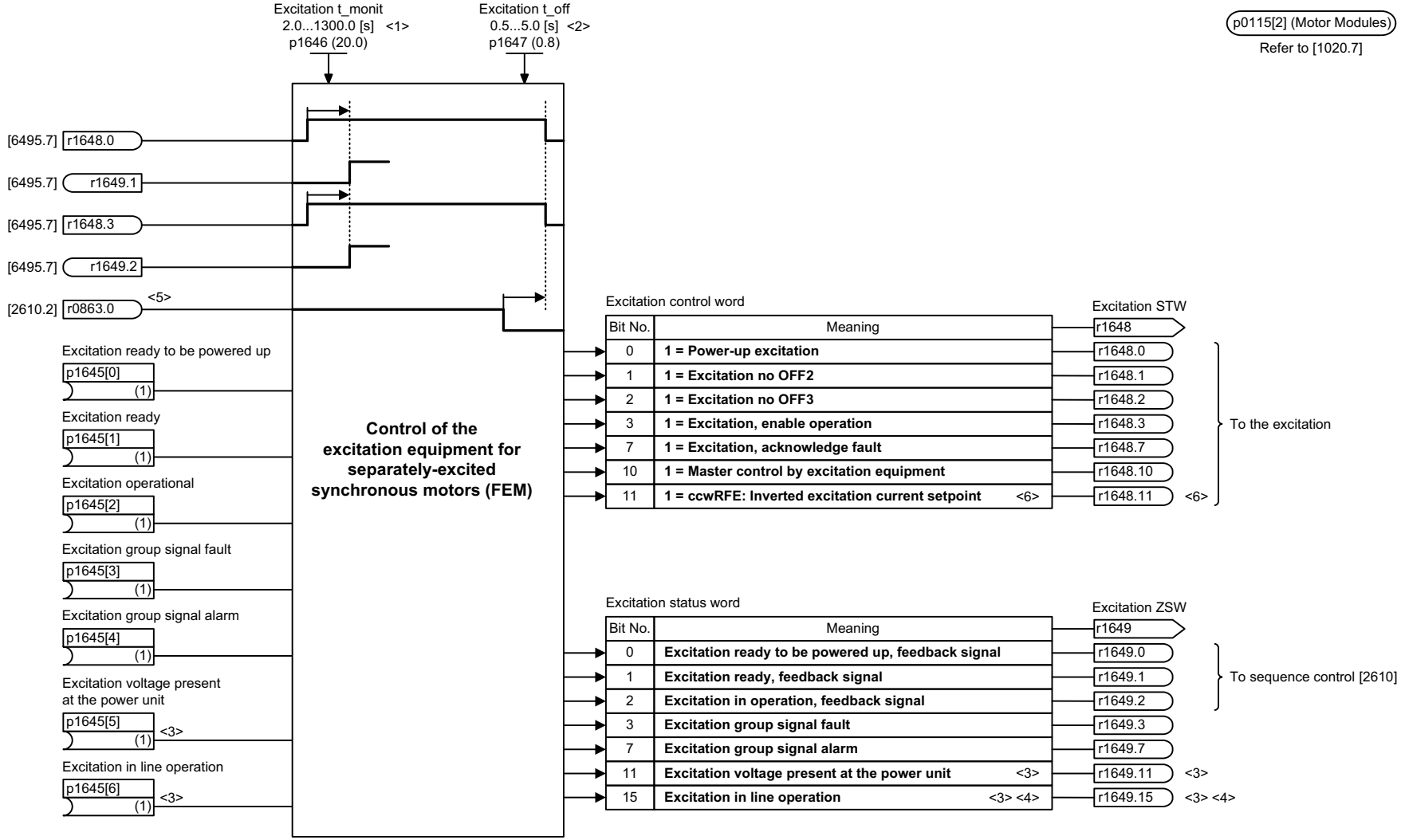
Bit No.	Meaning	Factory setting	
0	**1 = Flux setpoint, soft starting active**	0	[6722.3]
1	**1 = Flux setpoint, differentiation active**	1	[6723.7]
2	**1 = Flux build-up control active**	1	[6723.6]
3	**1 = Flux characteristic, load-dependent**	1	[6725.2]
4	**1 = Flux controller (ASM with encoder)**	1	
5	**1 = Flux impression with model chngov (ASM with encoder)** 0 = Flux impression from 30 % n_rated (ASM with encoder)	1	
6	**1 = Quick magnetizing**	1	[6722.5]
7	**Reserved**		
8	**Reserved**		
9	**Reserved**		
10	**Reserved**		
11	**Reserved**		
12	**Reserved**		
13	**Reserved**		
14	**Reserved**		
15	**Reserved**		

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6491_54_eng.vsd	Function diagram	- 6491 -
Vector control - Flux control configuration					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-205 6491 – Regulación de flujo Configuración

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-206 6495 – Excitación (FEM, p0300 = 5)

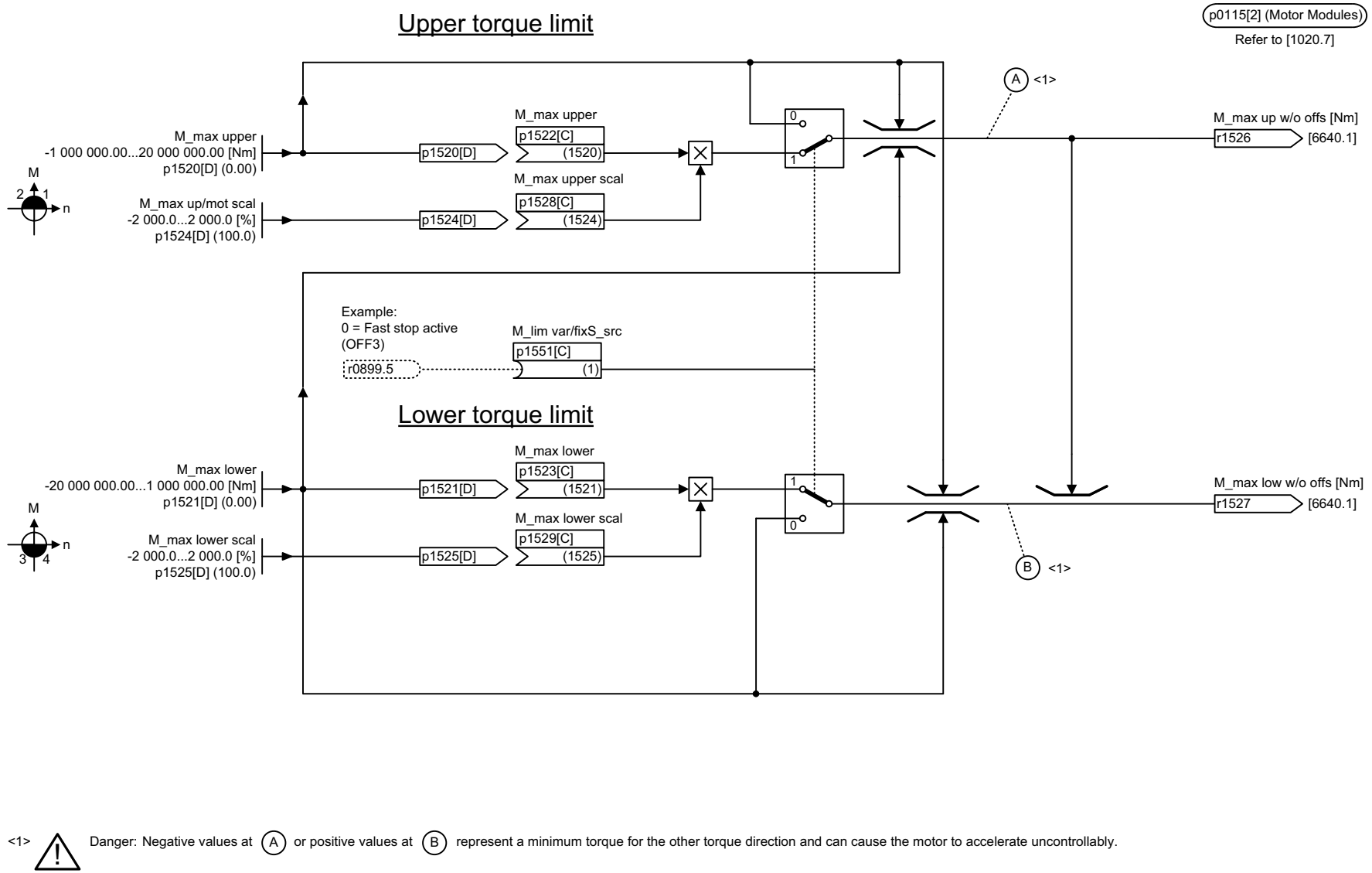


<1> For VECTORGL: p1646[0] and p1646[1];
Min / Max / Factory setting: 0.1 / 60.0 / 1.0 [s].
<2> For VECTORGL:
Instead of p1647: Fixed time 0 s.
<3> Only for VECTORGL.
<4> Only for VECTORSL: Meaning "Excitation initiation of the brief line interruption sequence".
<5> Not for VECTORGL.
<6> Not for VECTORSL.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6495_51_eng.vsd	Function diagram	- 6495 -
Vector control - Excitation (FEM, p0300 = 5)					12.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-207 6630 – Límite de par superior/inferior



<1> Danger: Negative values at (A) or positive values at (B) represent a minimum torque for the other torque direction and can cause the motor to accelerate uncontrollably.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6630_51_eng.vsd	Function diagram	- 6630 -
Vector control - Upper/lower torque limit					19.08.09 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

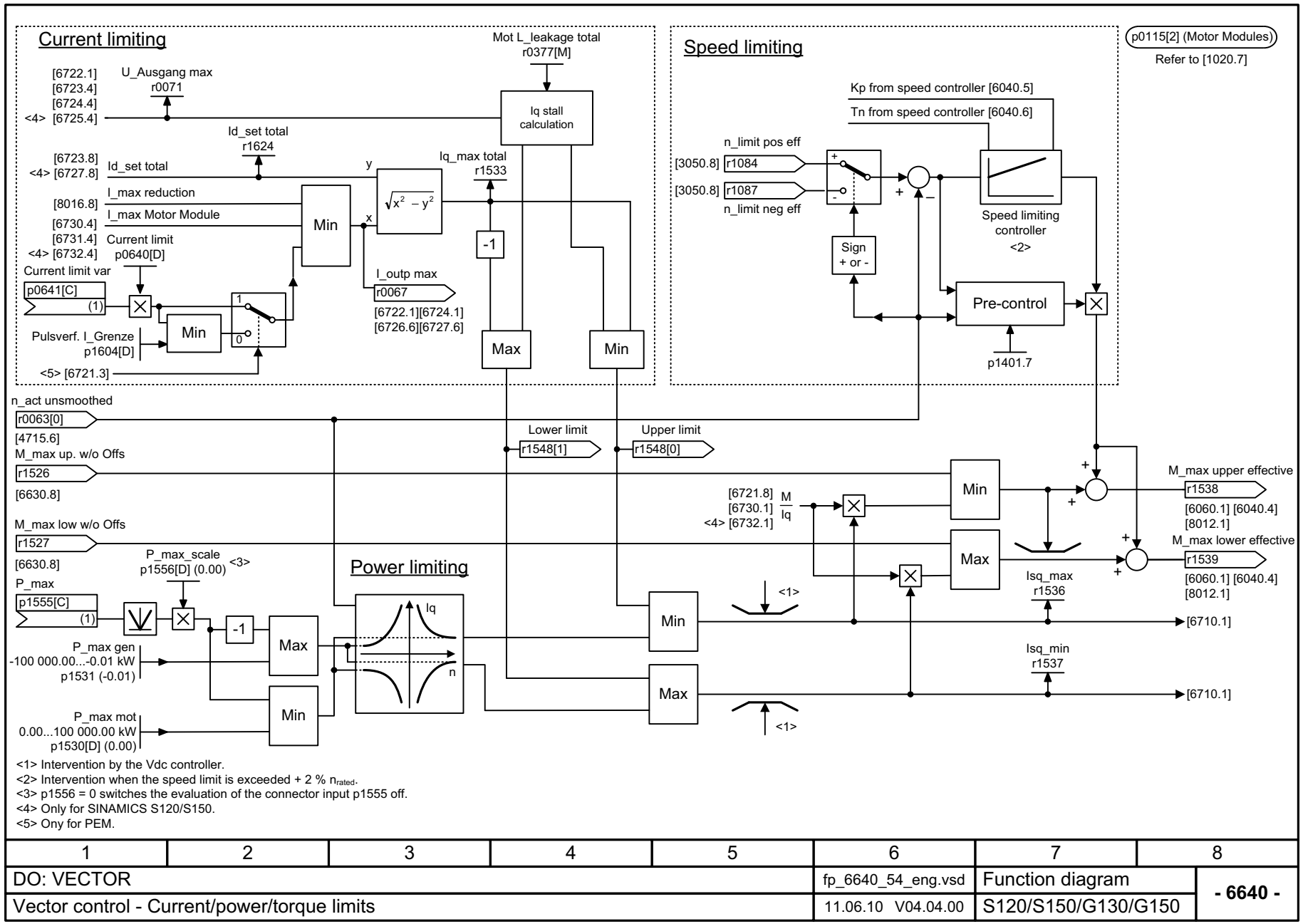
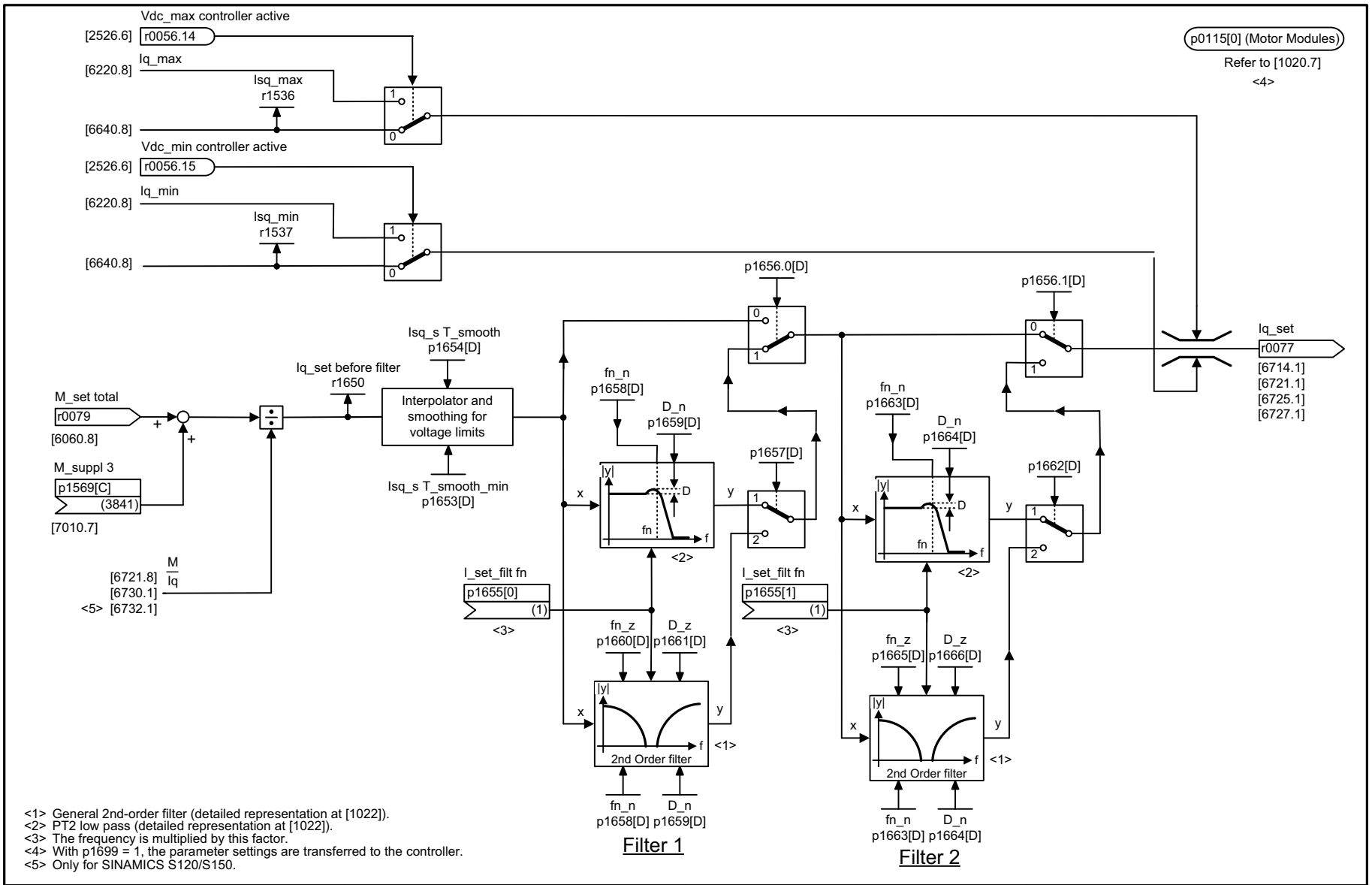


Figura 2-208 6640 – Límites de intensidad/de potencia/de par

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

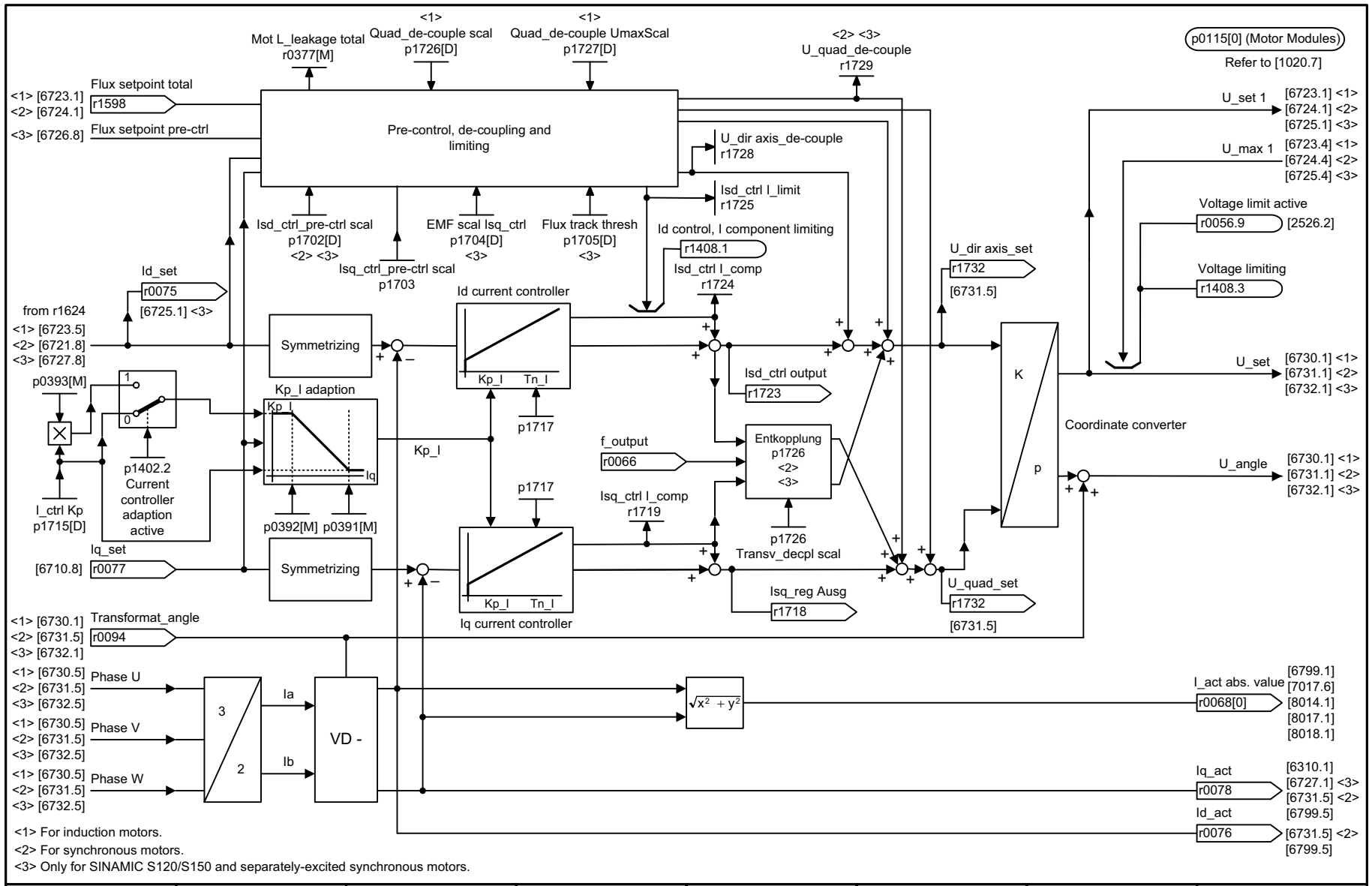


<1> General 2nd-order filter (detailed representation at [1022]).
<2> PT2 low pass (detailed representation at [1022]).
<3> The frequency is multiplied by this factor.
<4> With p1699 = 1, the parameter settings are transferred to the controller.
<5> Only for SINAMICS S120/S150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6710_54_eng.vsd	Function diagram	- 6710 -
Vector control - Current setpoint filter					21.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-209 6710 – Filtros consigna de intensidad

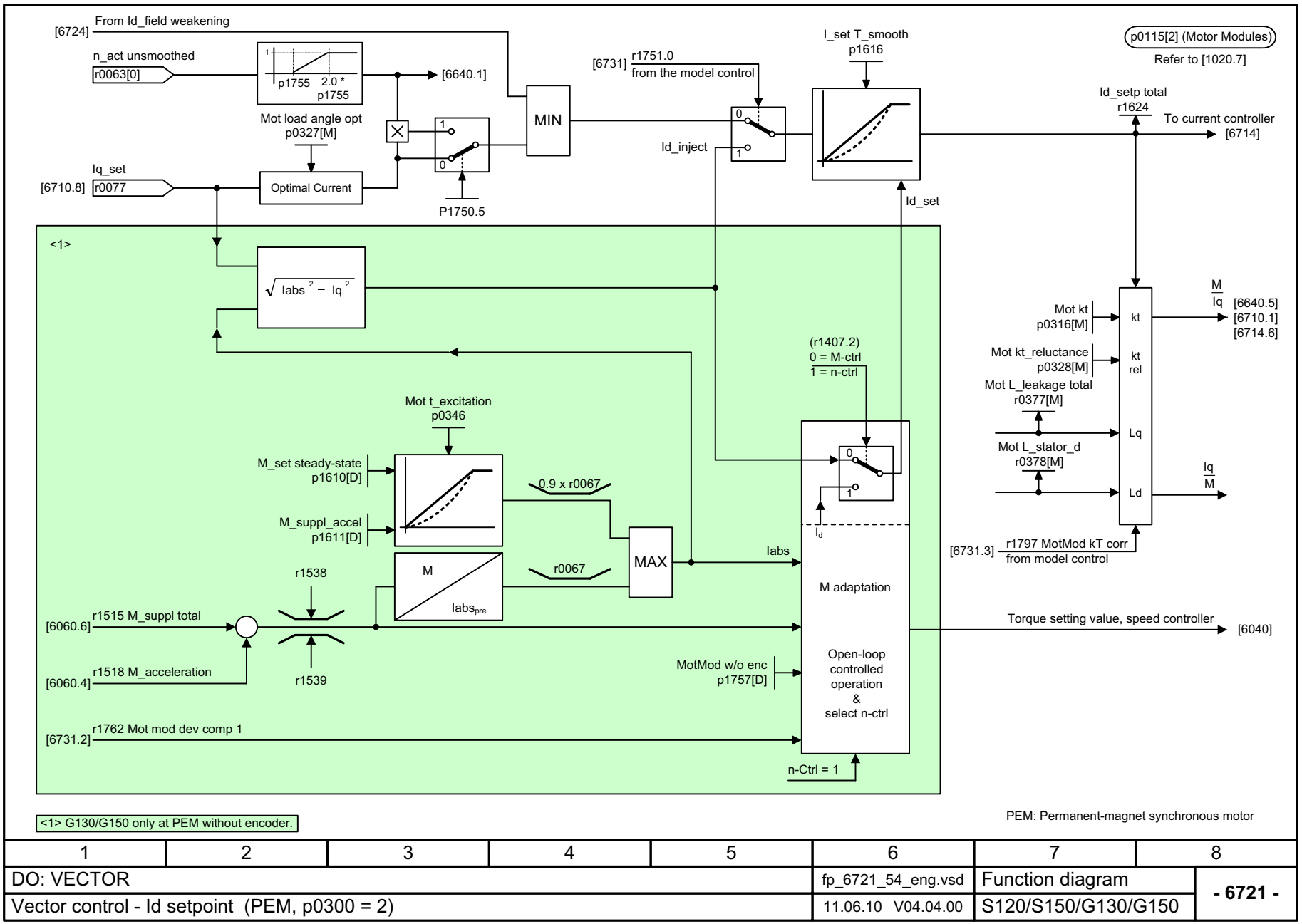
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6714_54_eng.vsd	Function diagram	- 6714 -
Vector control - Iq and Id controllers					10.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-210 6714 – Regulador Iq y regulador Id

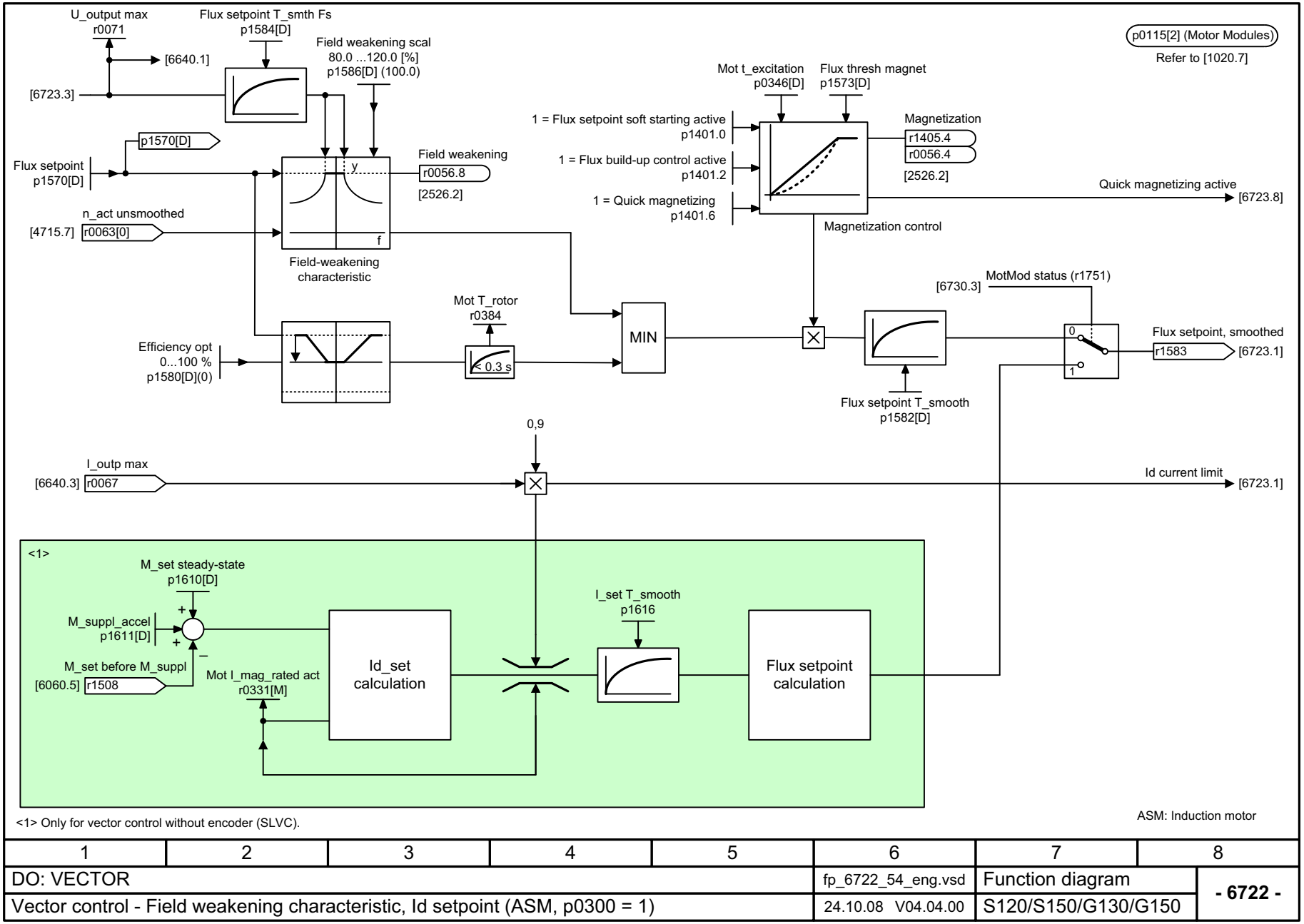
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6721_54_eng.vsd	Function diagram	- 6721 -
Vector control - Id setpoint (PEM, p0300 = 2)					11.06.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-211 6721 – Consigna Id (PEM, p0300 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

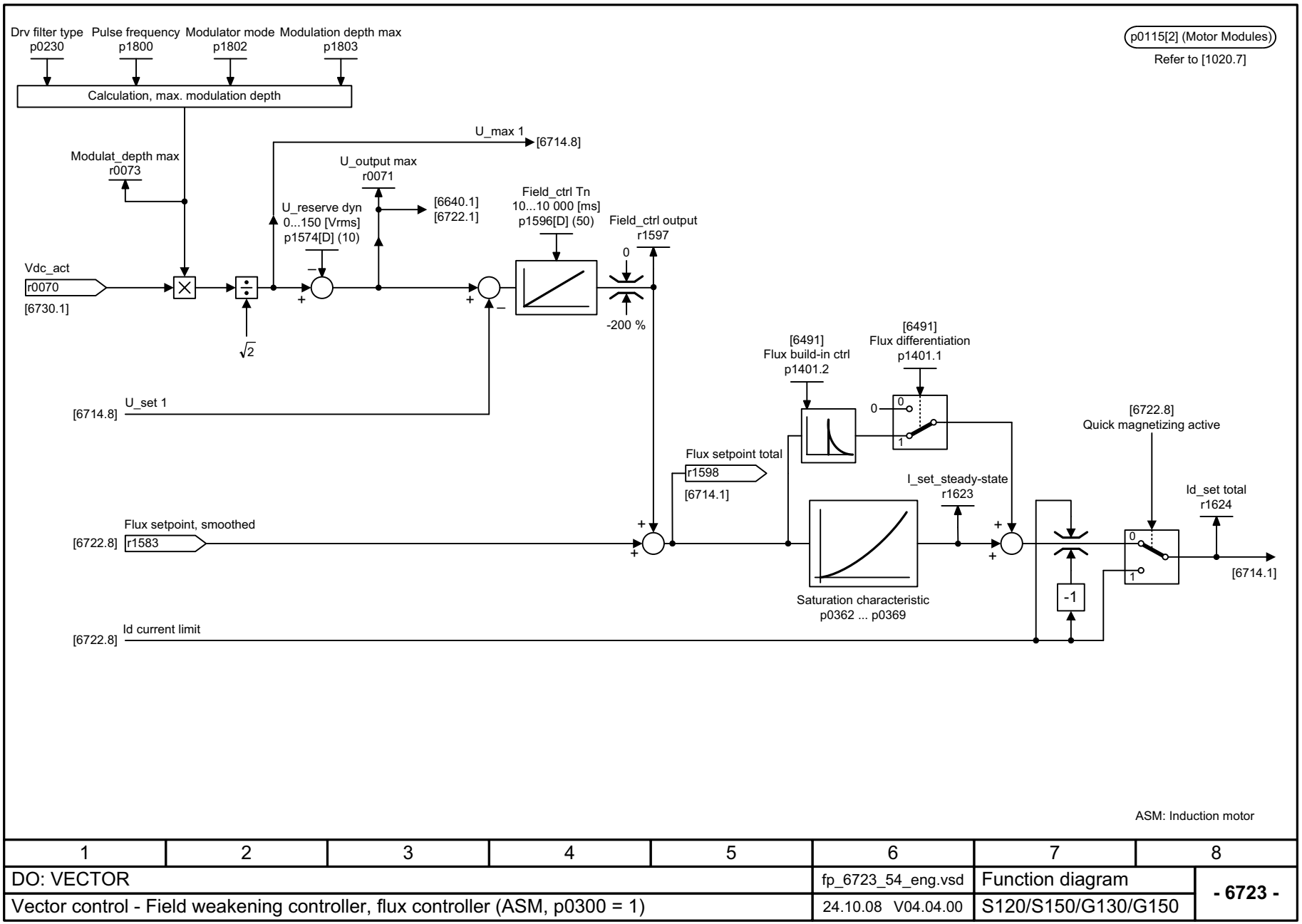


<1> Only for vector control without encoder (SLVC).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6722_54_eng.vsd	Function diagram	- 6722 -
Vector control - Field weakening characteristic, Id setpoint (ASM, p0300 = 1)					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-212 6722 – Característica de debilitamiento de campo, consigna Id (ASM, p0300 = 1)

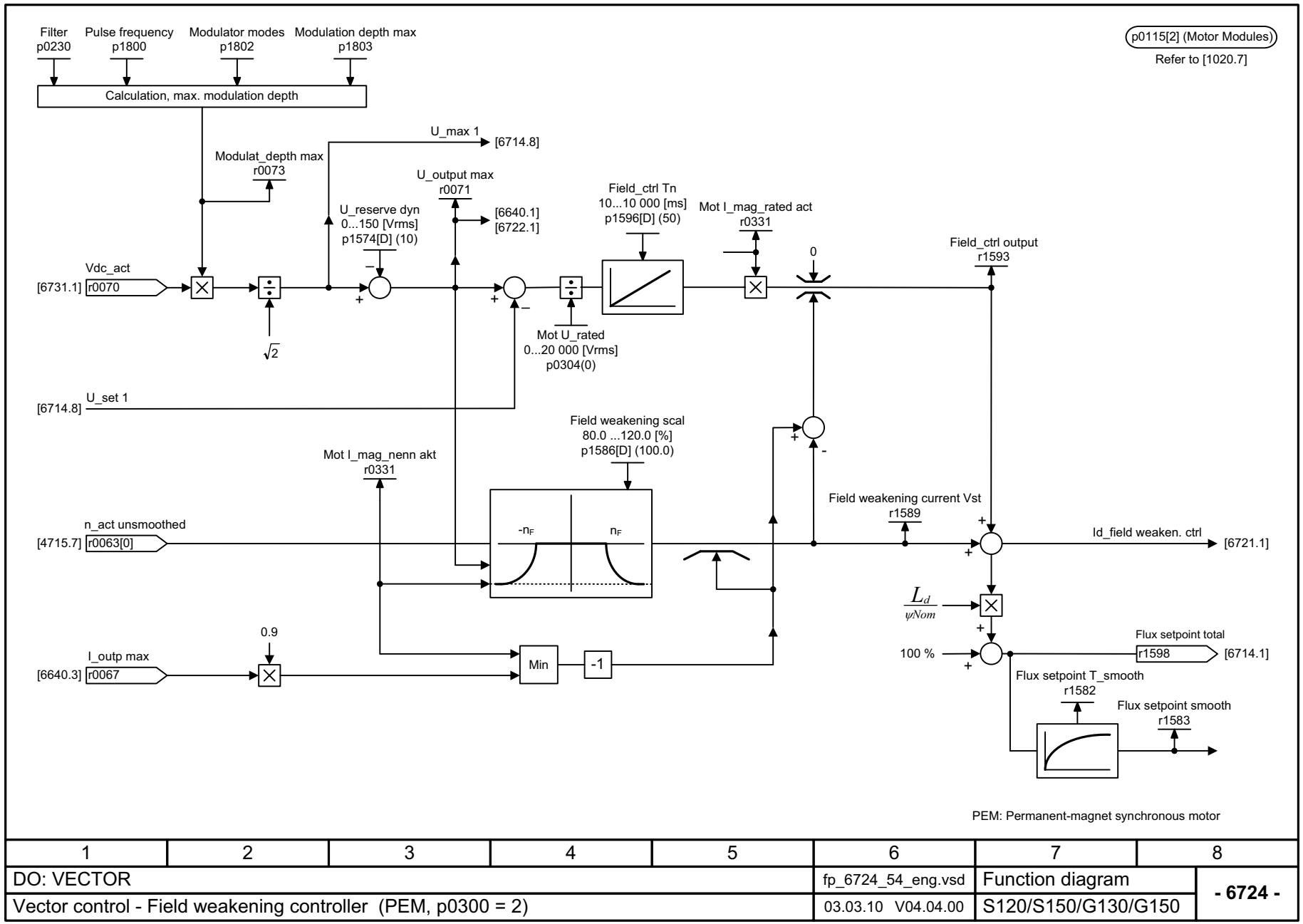
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6723_54_eng.vsd	Function diagram	- 6723 -
Vector control - Field weakening controller, flux controller (ASM, p0300 = 1)					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-213 6723 – Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (ASM, p0300 = 1)

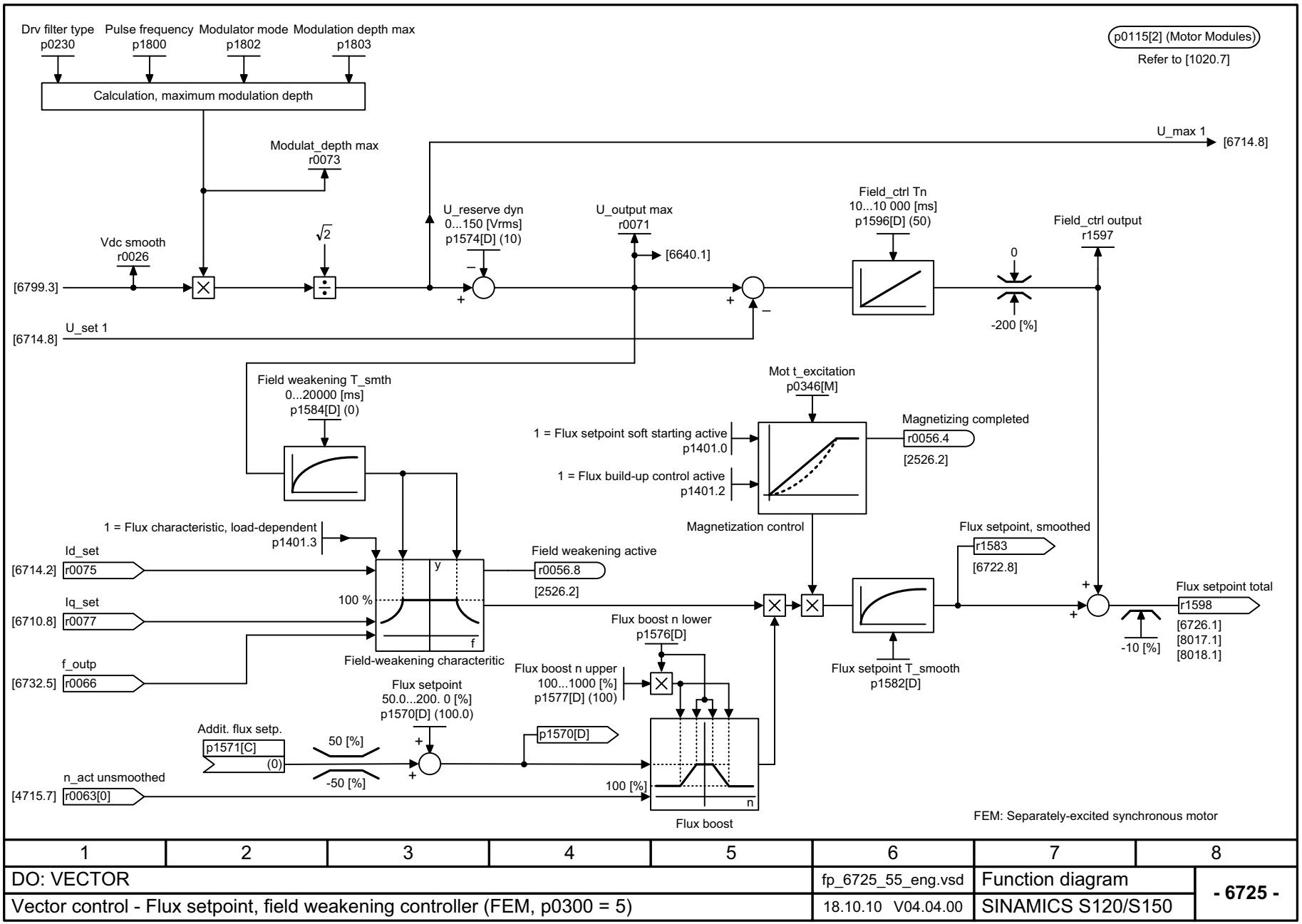
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6724_54_eng.vsd	Function diagram	- 6724 -
Vector control - Field weakening controller (PEM, p0300 = 2)					03.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-214 6724 – Regulador de debilitamiento de campo (PEM, p0300 = 2)

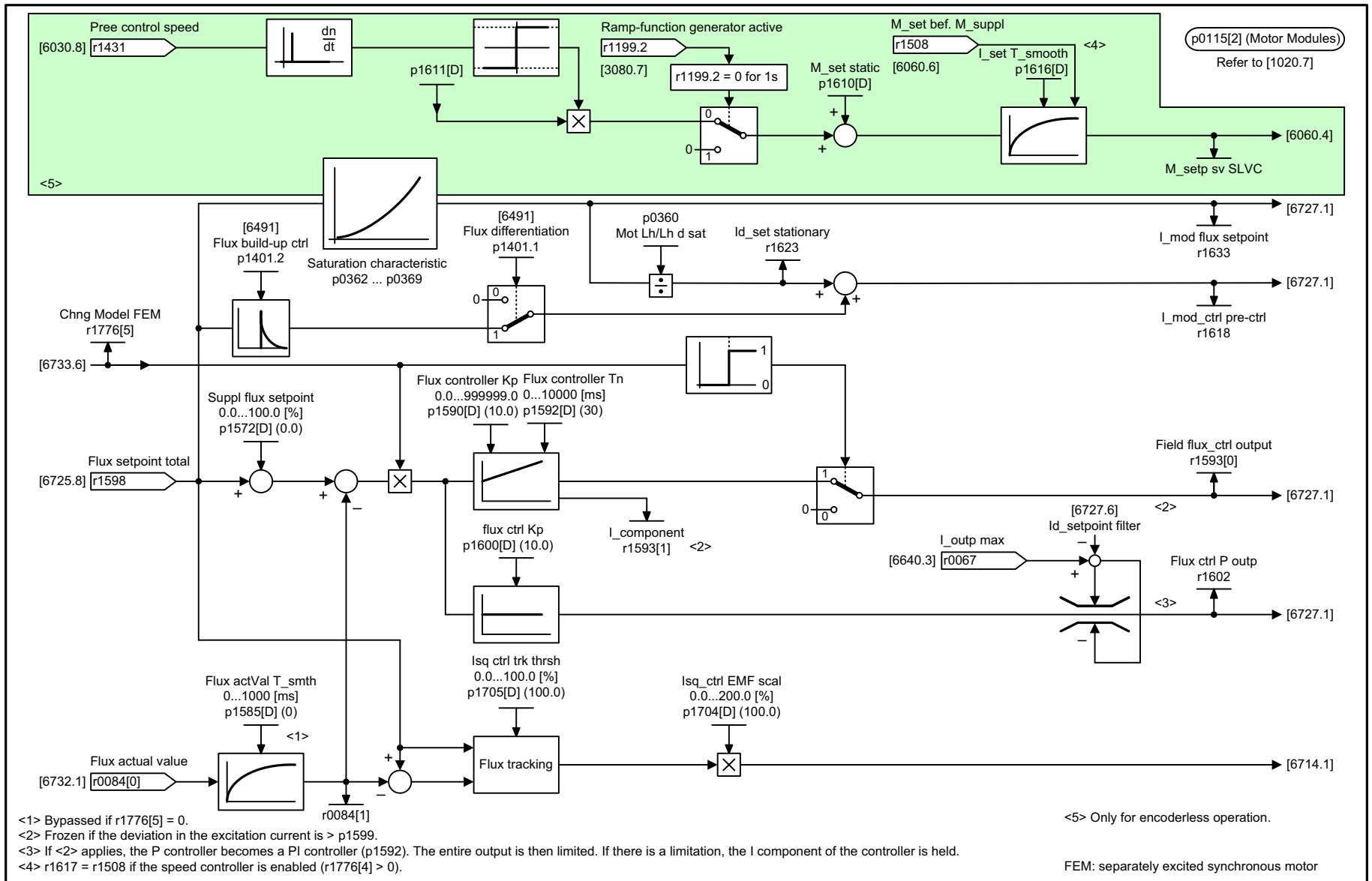
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6725_55_eng.vsd	Function diagram	- 6725 -
Vector control - Flux setpoint, field weakening controller (FEM, p0300 = 5)					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-215 6725 – Consigna de flujo, regulador de debilitamiento de campo (FEM, p0300 = 5)

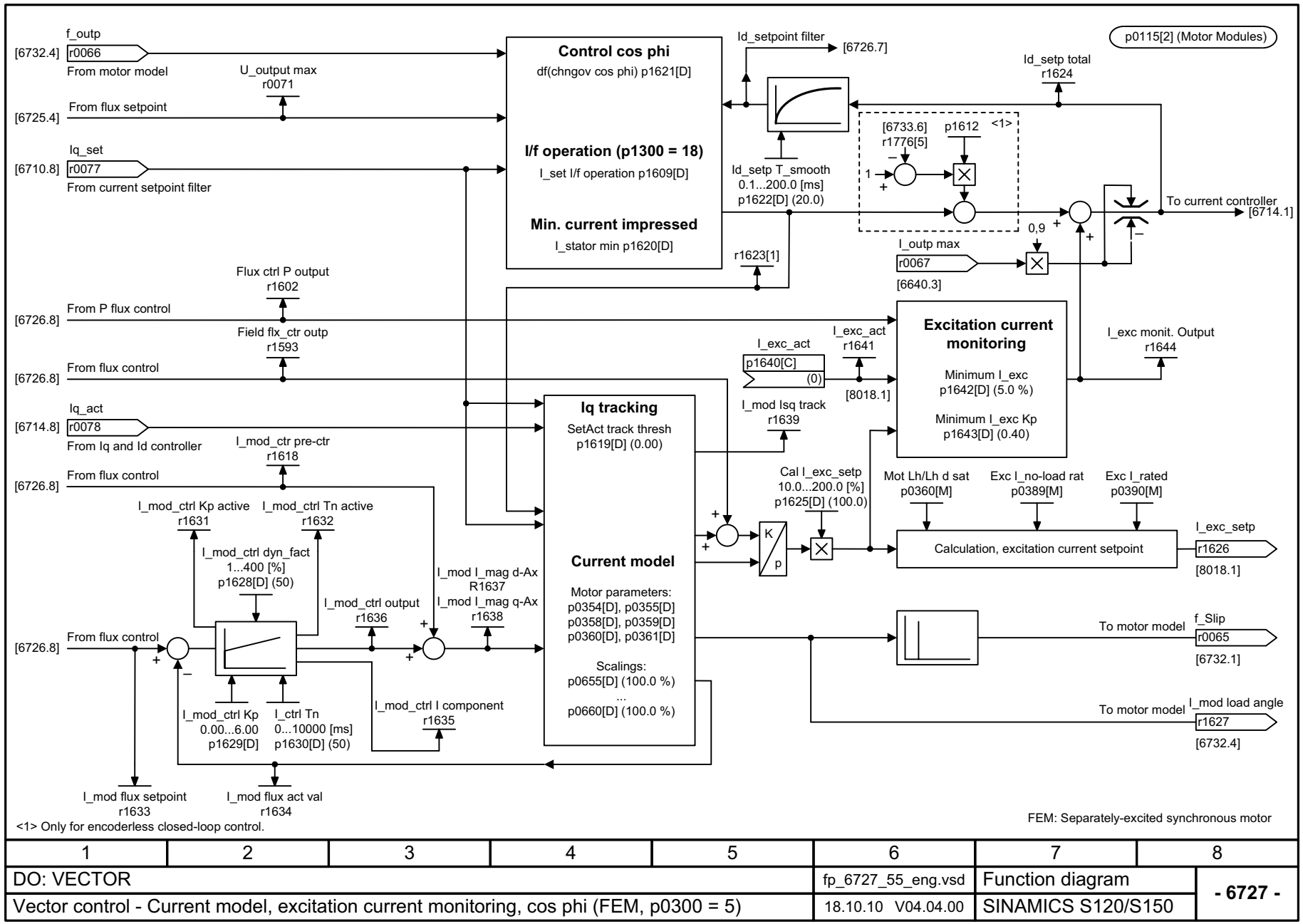
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6726_55_eng.vsd	Function diagram	- 6726 -
Vector control - Field weakening controller, flux controller (FEM, p0300 = 5)					04.03.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-216 6726 – Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (FEM, p0300 = 5)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

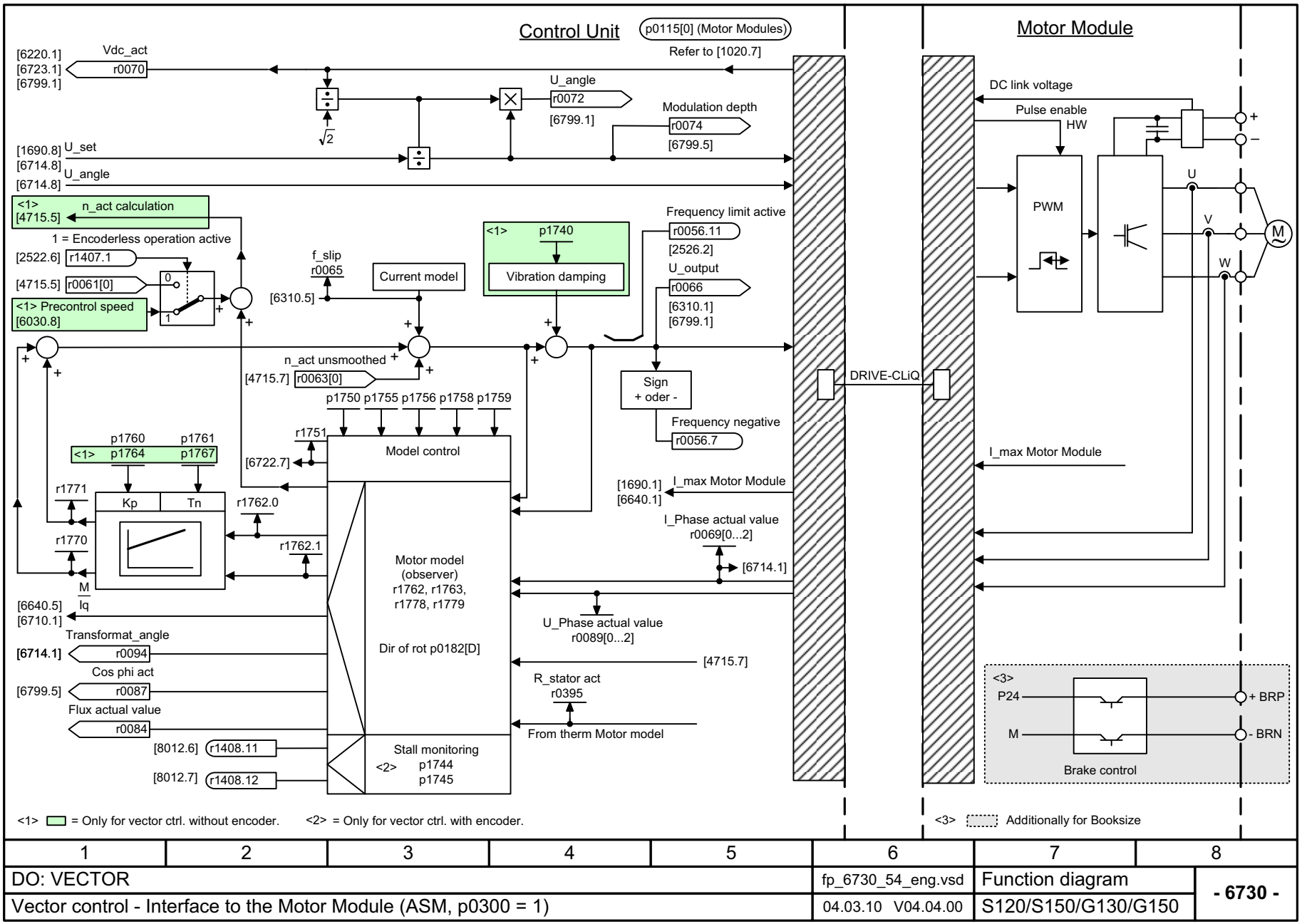


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6727_55_eng.vsd	Function diagram	- 6727 -
Vector control - Current model, excitation current monitoring, cos phi (FEM, p0300 = 5)					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-217 6727 – Mod. de corriente, vigil. de la intensidad de excitación, regulación cos phi (FEM, p0300 = 5)

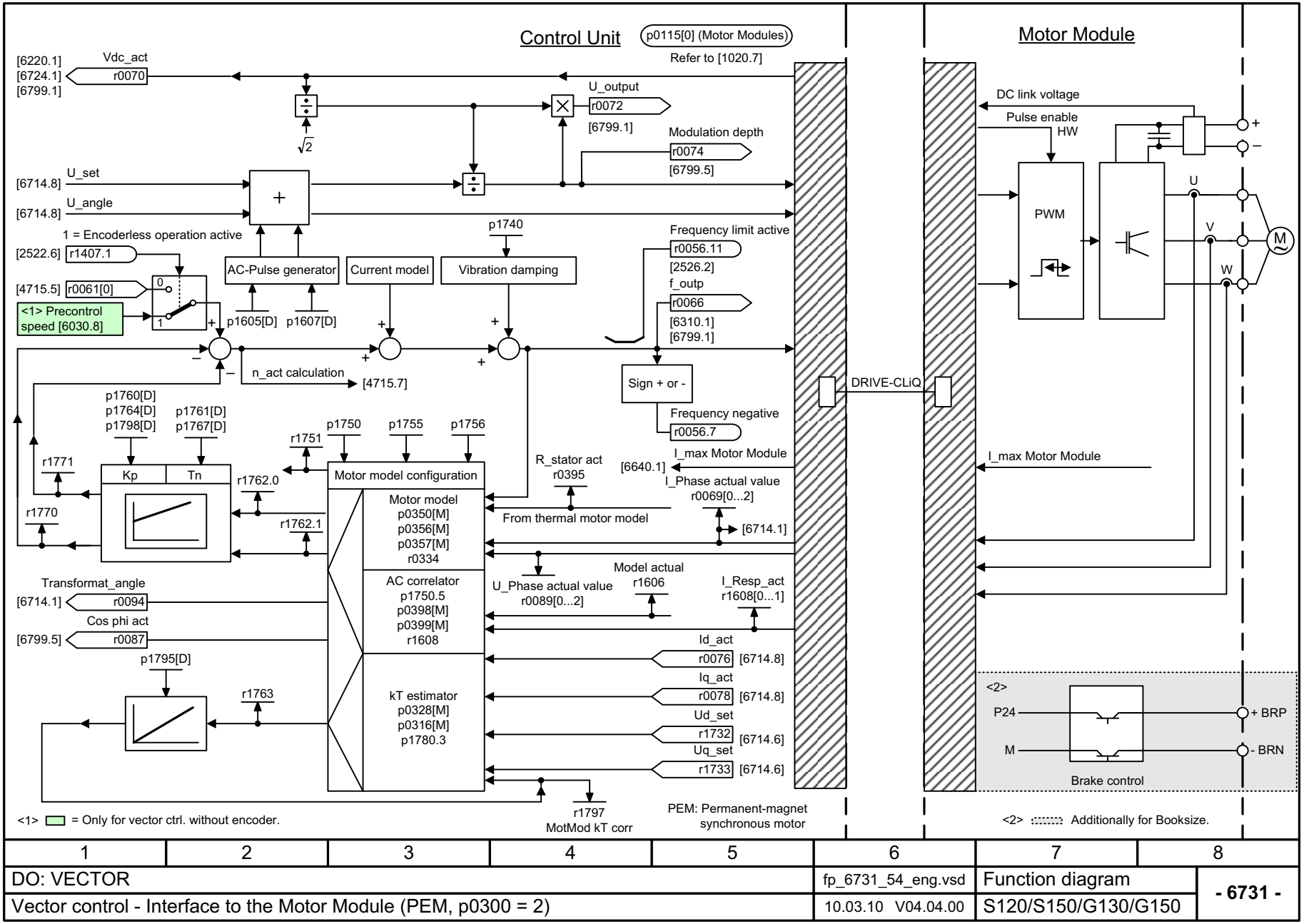
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-218 6730 – Interfaz con el Motor Module (ASM, p0300 = 1)



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6730_54_eng.vsd	Function diagram	- 6730 -
Vector control - Interface to the Motor Module (ASM, p0300 = 1)					04.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

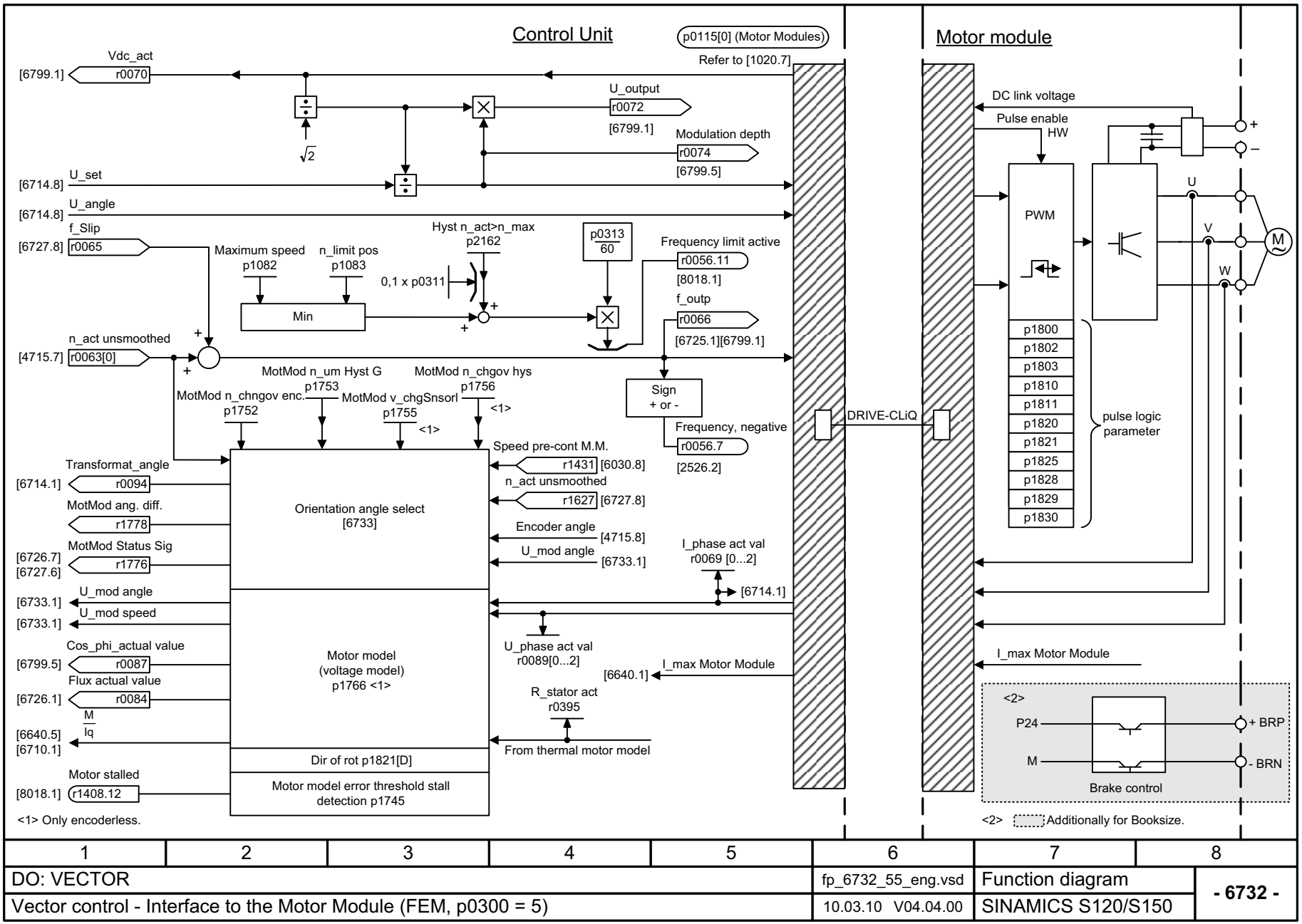
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6731_54_eng.vsd	Function diagram	- 6731 -
Vector control - Interface to the Motor Module (PEM, p0300 = 2)					10.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-219 6731 – Interfaz con el Motor Module (PEM, p0300 = 2)

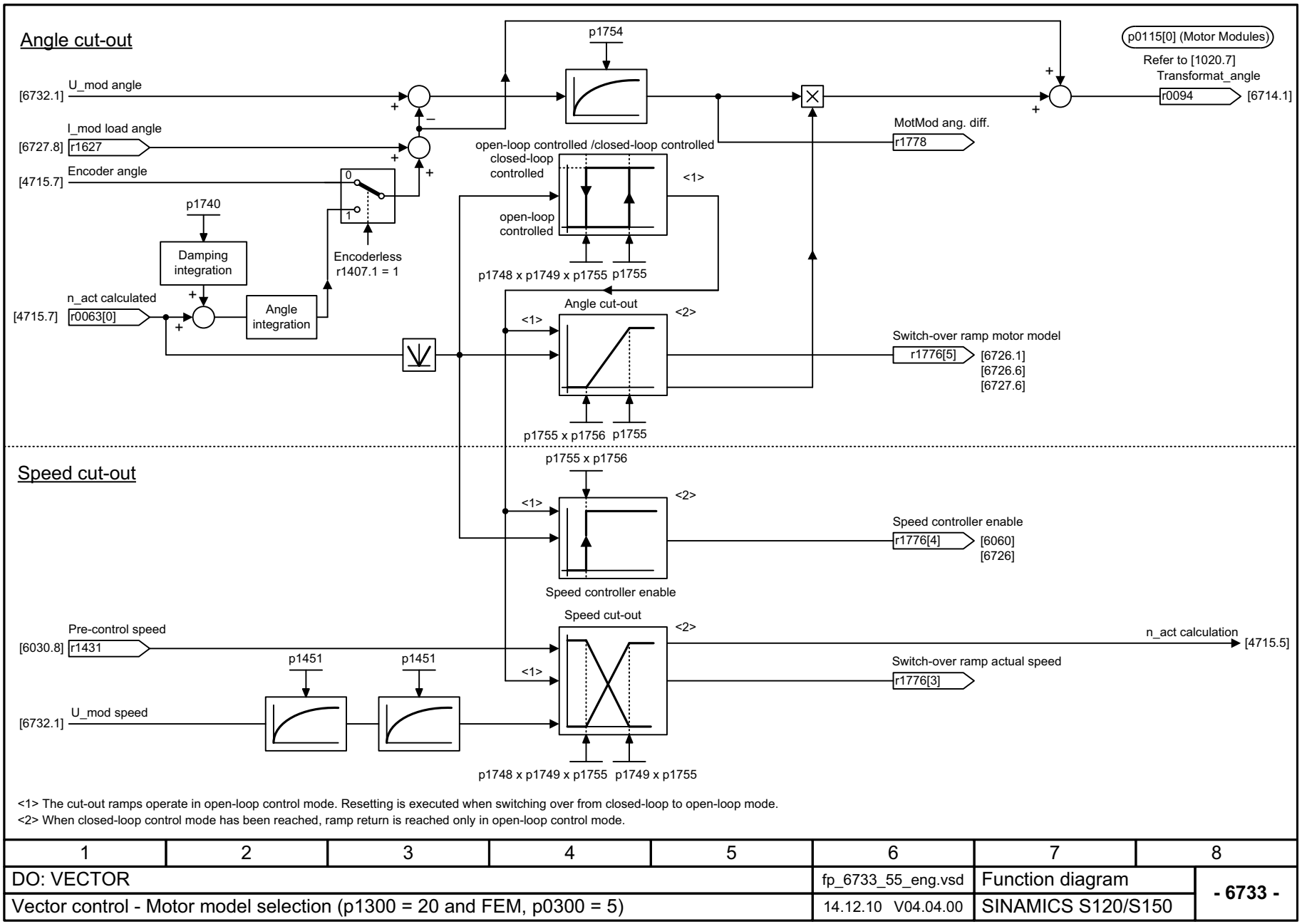
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6732_55_eng.vsd	Function diagram	- 6732 -
Vector control - Interface to the Motor Module (FEM, p0300 = 5)					10.03.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-220 6732 – Interfaz con el Motor Module (FEM, p0300 = 5)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

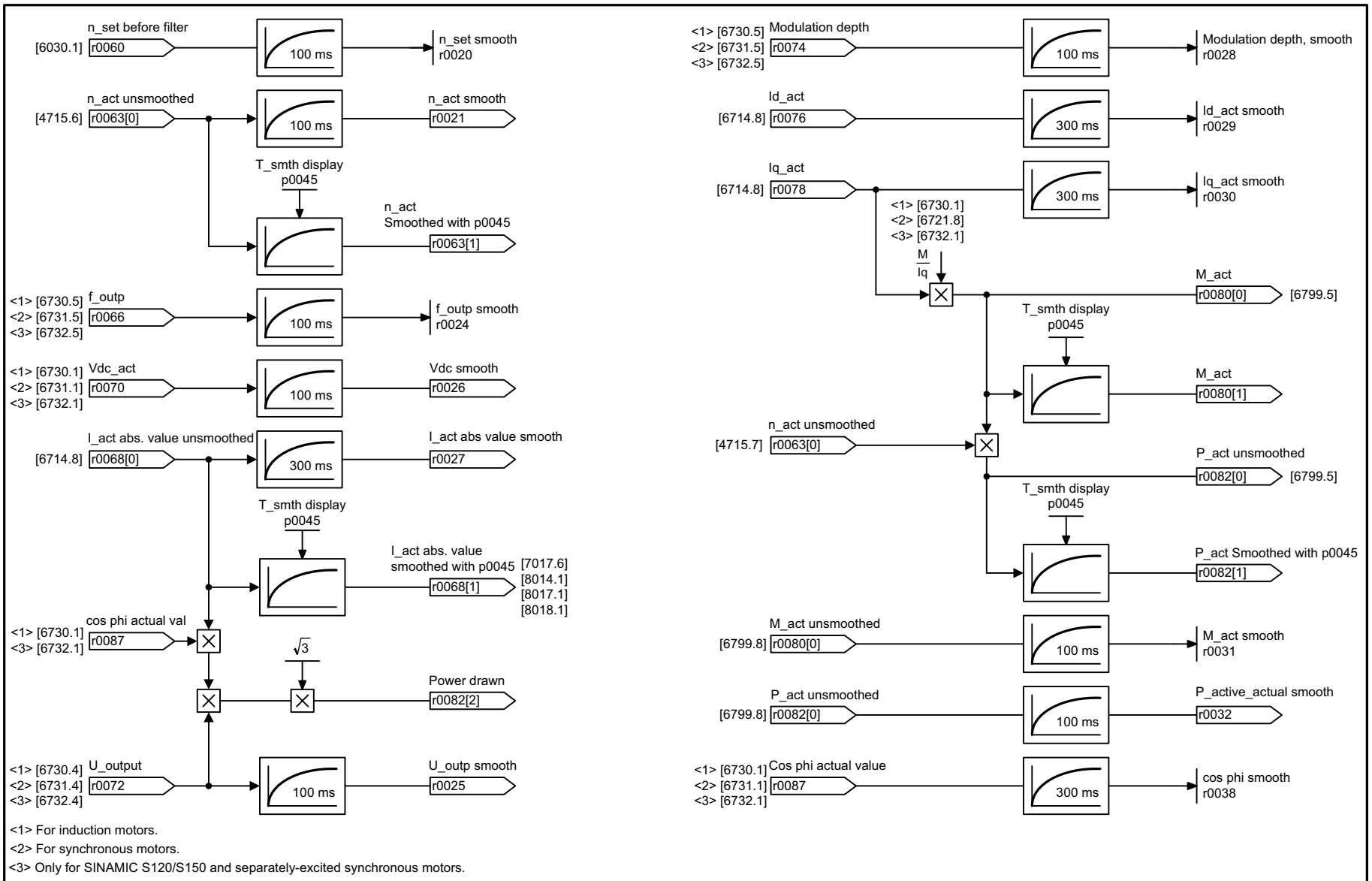


<1> The cut-out ramps operate in open-loop control mode. Resetting is executed when switching over from closed-loop to open-loop mode.
<2> When closed-loop control mode has been reached, ramp return is reached only in open-loop control mode.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6733_55_eng.vsd	Function diagram	- 6733 -
Vector control - Motor model selection (p1300 = 20 and FEM, p0300 = 5)					14.12.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-221 6733 – Selección modelo de motor (FEM, p0300 = 5)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For induction motors.
<2> For synchronous motors.
<3> Only for SINAMIC S120/S150 and separately-excited synchronous motors.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6799_54_eng.vsd	Function diagram	- 6799 -
Vector control - Display signals					10.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-222 6799 – Señales de indicación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

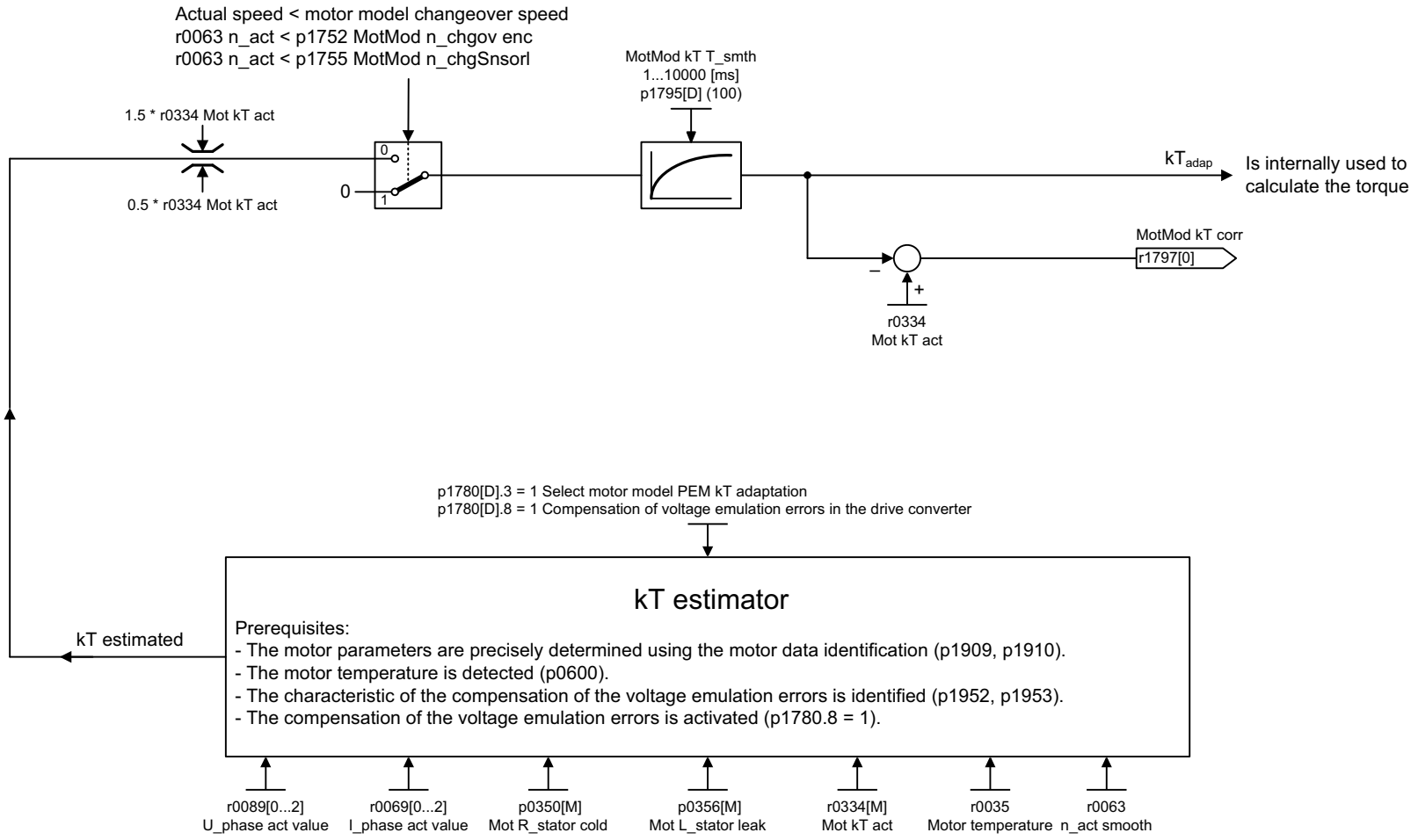
2.20 Funciones tecnológicas

Esquemas de funciones

7008 – Estimador kT	2-1762
7010 – Característica de fricción	2-1763
7012 – Advanced Positioning Control (APC, r0108.7 = 1)	2-1764
7014 – Cortocircuitado externo del inducido (EASC, p0300 = 2xx o 4xx)	2-1765
7016 – Cortocircuitado interno del inducido (IASC, p0300 = 2xx o 4xx)	2-1766
7017 – Freno por corriente continua (p0300 = 1xx)	2-1767
7020 – Sincronizar	2-1768

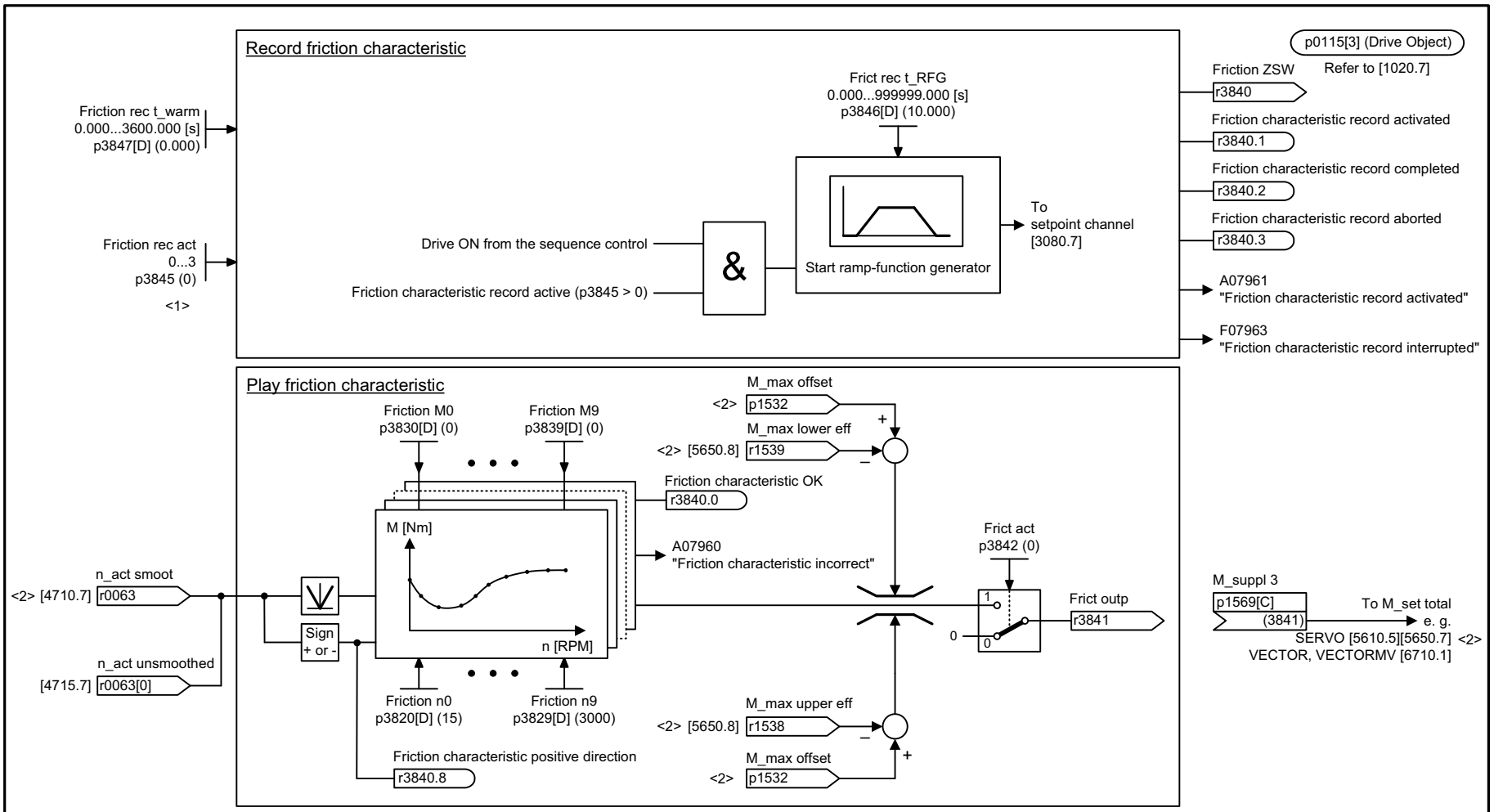
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-223 7008 – Estimador kT



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_7008_01_eng.vsd	Function diagram	- 7008 -
Technology functions - kT estimator					14.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

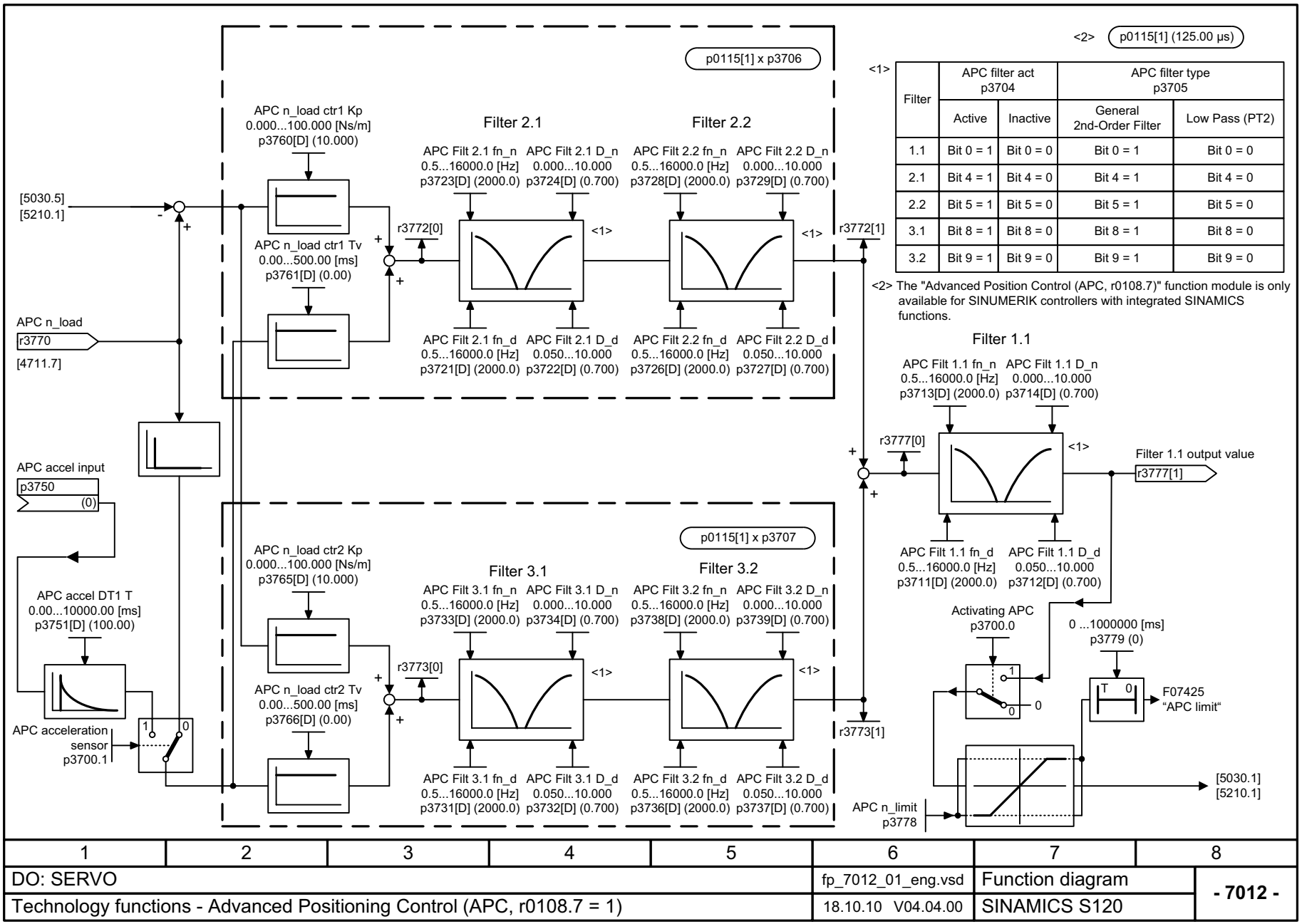


<1> p3845
= 0: Friction characteristic record deactivated
= 1: Friction char record activated for all directions
= 2: Friction char record activated for positive direction
= 3: Friction char record activated for negative direction
<2> Only for SINAMICS S120 and SERVO.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR (n/M), VECTORMV					fp_7010_51_eng.vsd	Function diagram	- 7010 -
Technology functions - Friction characteristic					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-224 7010 – Característica de fricción

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1>

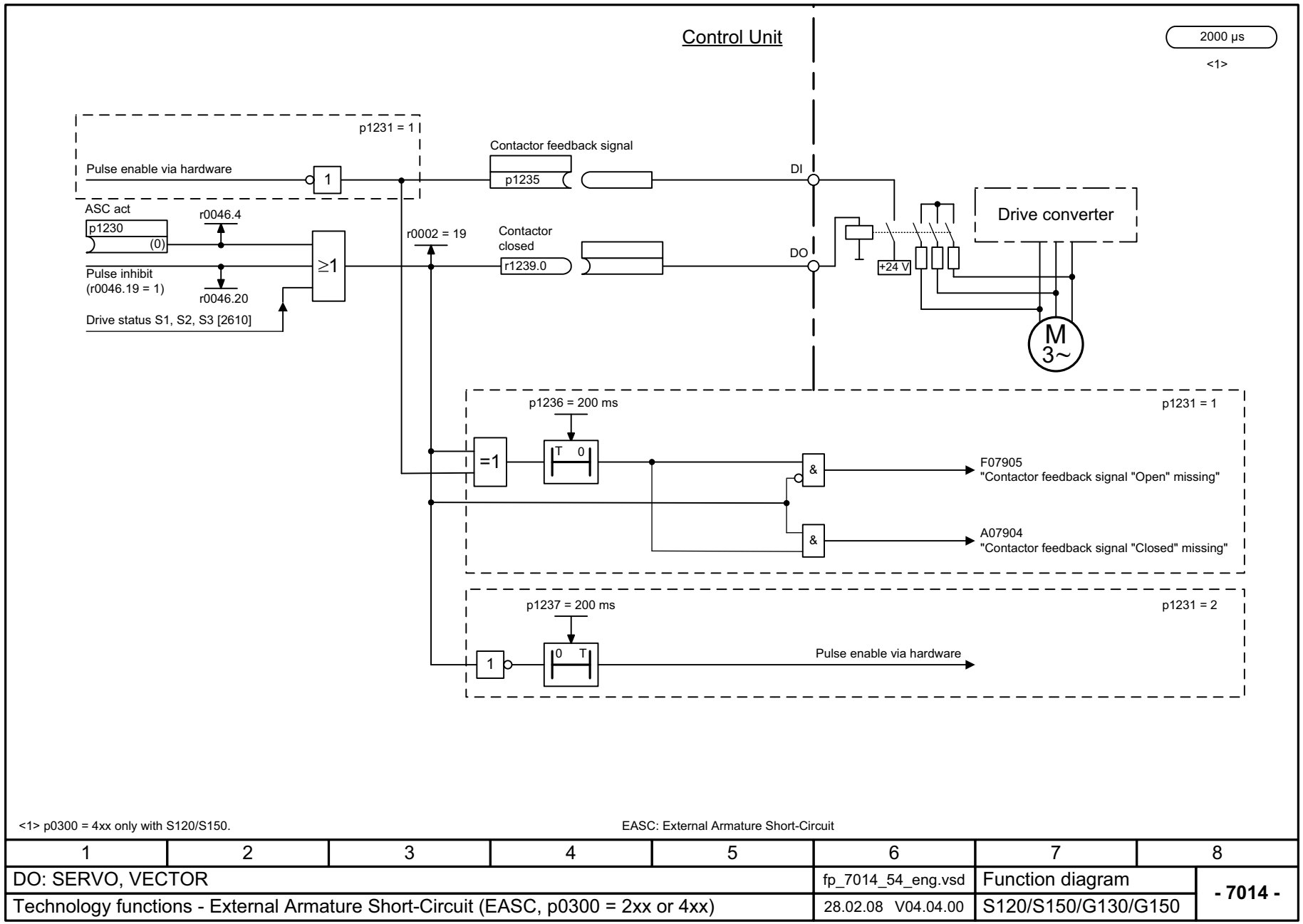
Filter	APC filter act p3704		APC filter type p3705	
	Active	Inactive	General 2nd-Order Filter	Low Pass (PT2)
1.1	Bit 0 = 1	Bit 0 = 0	Bit 0 = 1	Bit 0 = 0
2.1	Bit 4 = 1	Bit 4 = 0	Bit 4 = 1	Bit 4 = 0
2.2	Bit 5 = 1	Bit 5 = 0	Bit 5 = 1	Bit 5 = 0
3.1	Bit 8 = 1	Bit 8 = 0	Bit 8 = 1	Bit 8 = 0
3.2	Bit 9 = 1	Bit 9 = 0	Bit 9 = 1	Bit 9 = 0

<2> The "Advanced Position Control (APC, r0108.7)" function module is only available for SINUMERIK controllers with integrated SINAMICS functions.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_7012_01_eng.vsd	Function diagram	- 7012 -
Technology functions - Advanced Positioning Control (APC, r0108.7 = 1)					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-225 7012 – Advanced Positioning Control (APC, r0108.7 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> p0300 = 4xx only with S120/S150.

EASC: External Armature Short-Circuit

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_7014_54_eng.vsd	Function diagram	- 7014 -
Technology functions - External Armature Short-Circuit (EASC, p0300 = 2xx or 4xx)					28.02.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-226 7014 – Cortocircuitado externo del inducido (EASC, p0300 = 2xx o 4xx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

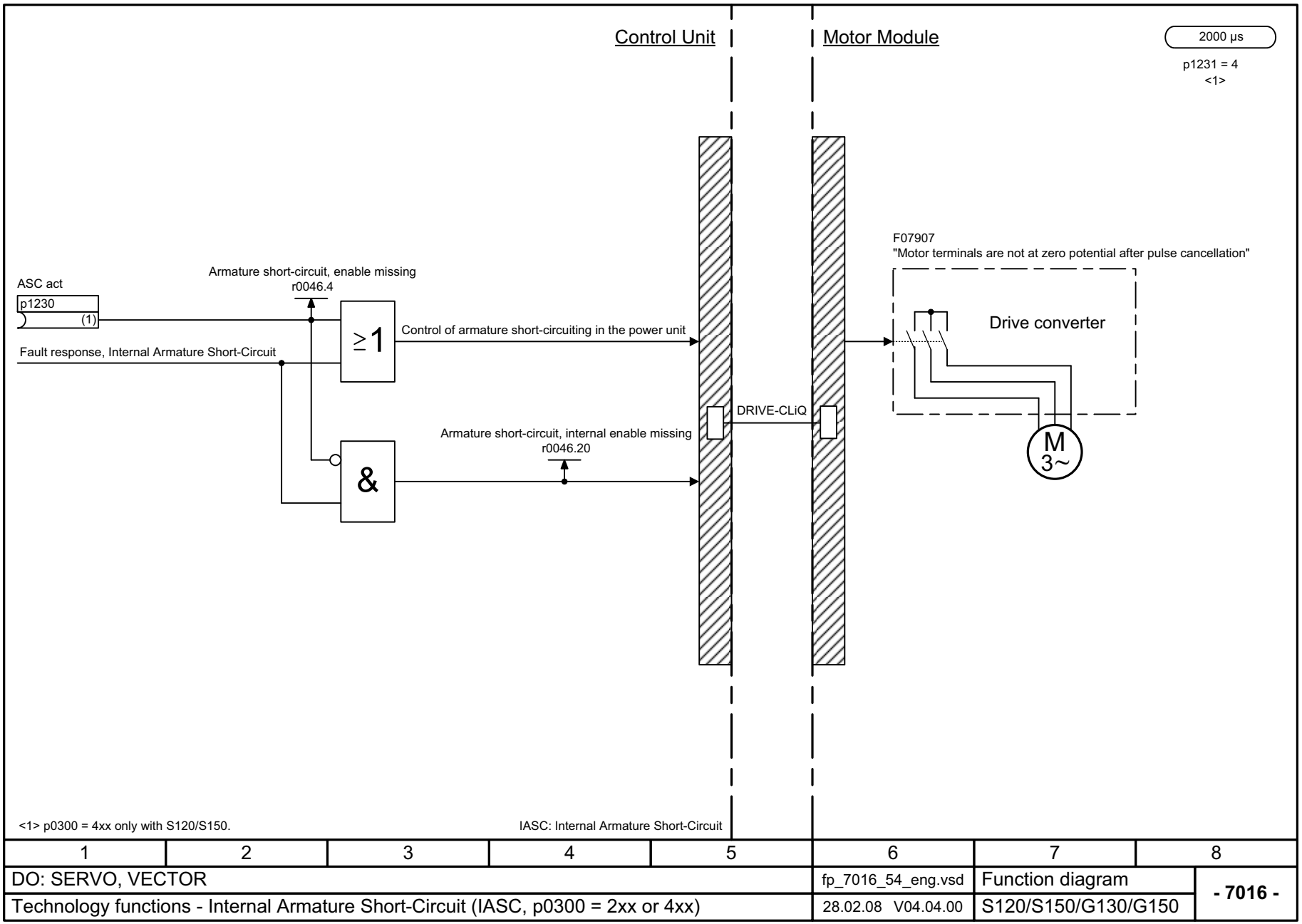
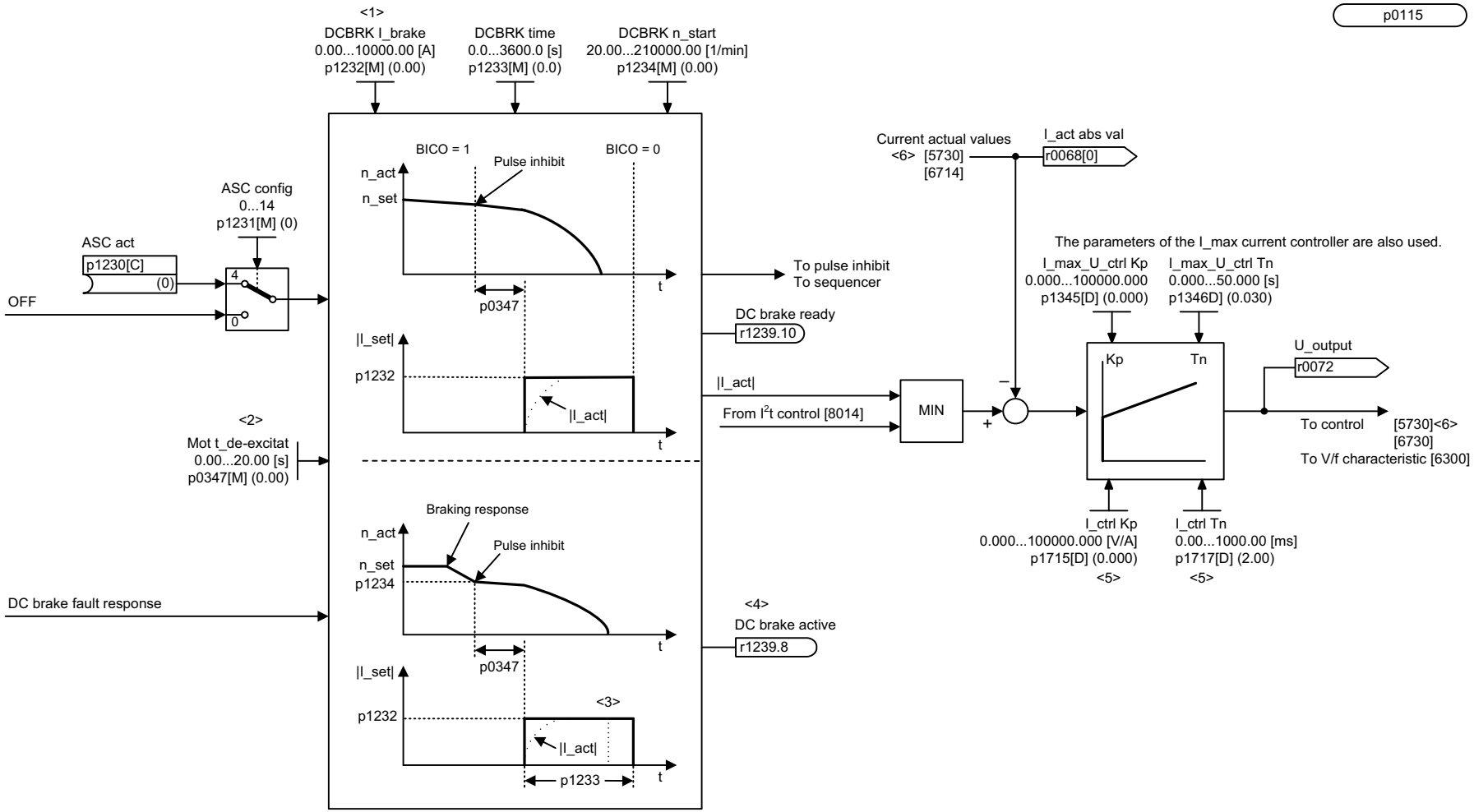


Figura 2-227 7016 – Cortocircuitado interno del inducido (IASC, p0300 = 2xx o 4xx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



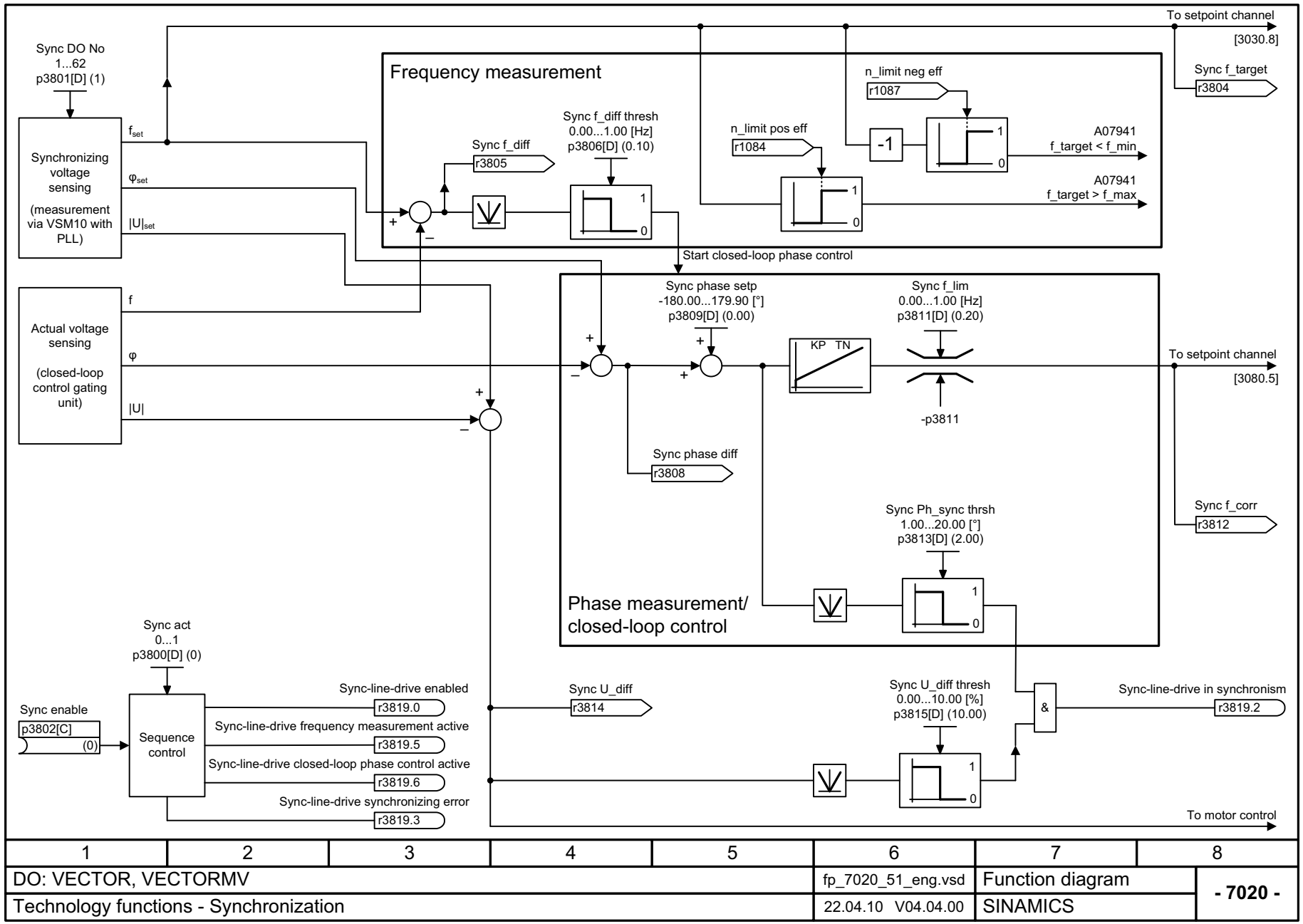
<1> The DC braking current is determined during automatic calculation (p0340 = 1).
<2> The de-magnetization time is determined during automatic calculation (p0340 = 1, 3).
<3> As soon as the standstill threshold (p1226) has been reached, the DC current injection will be aborted prematurely.
<4> Signal r1239.8 is only set while the DC brake is active.
<5> Only for SINAMICS S120 and SERVO.
<6> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_7017_54_eng.vsd	Function diagram	- 7017 -
Technology functions - DC brake (p0300 = 1xx)					21.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-228 7017 – Freno por corriente continua (p0300 = 1xx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-229 7020 – Sincronizar



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORMV					fp_7020_51_eng.vsd	Function diagram	- 7020 -
Technology functions - Synchronization					22.04.10 V04.04.00	SINAMICS	

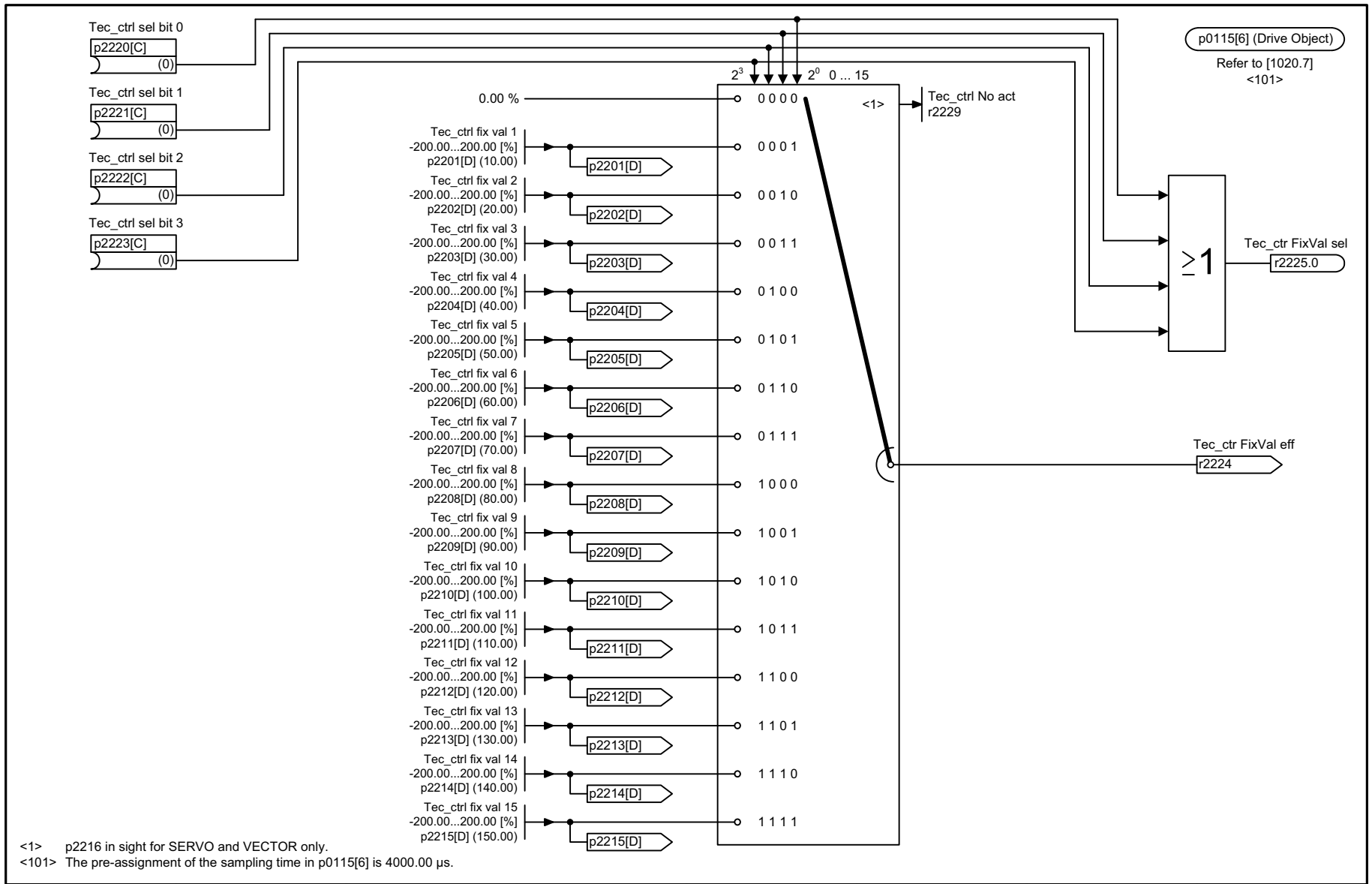
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.21 Regulador tecnológico

Esquemas de funciones

7950 – Valores fijos, selección binaria (r0108.16 = 1 y p2216 = 2)	2-1770
7951 – Valores fijos, selección directa (r0108.16 = 1 y p2216 = 1)	2-1771
7954 – Potenciómetro motorizado (r0108.16 = 1)	2-1772
7958 – Regulación (r0108.16 = 1)	2-1773
7960 – Regulador tensión del circuito intermedio (r0108.16 = 1)	2-1774

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

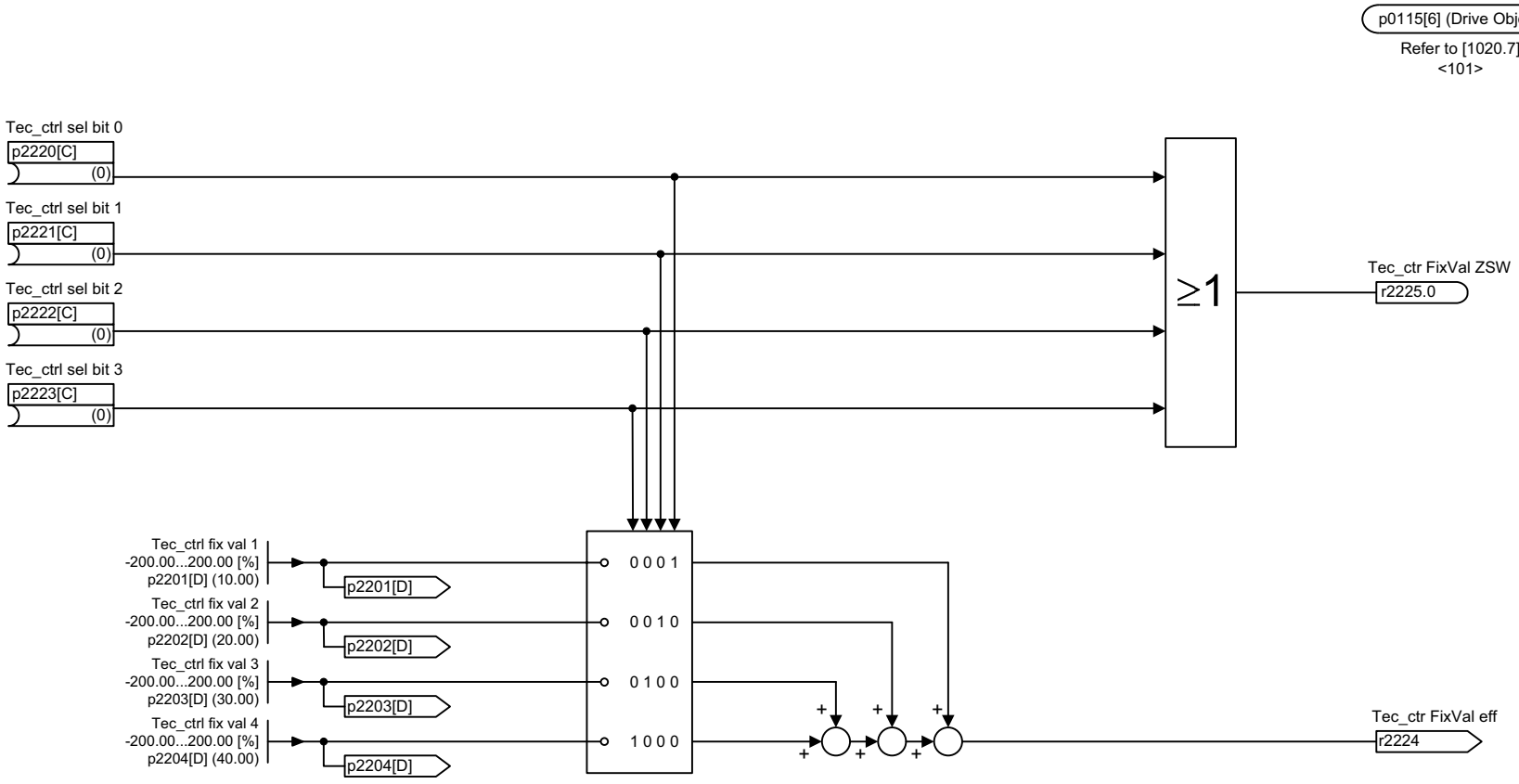


<1> p2216 in sight for SERVO and VECTOR only.
<101> The pre-assignment of the sampling time in p0115[6] is 4000.00 µs.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORMV					fp_7950_51_eng.vsd	Function diagram	- 7950 -
Technology controller - Fixed value selection binary (r0108.16 = 1 and p2216 = 2)					09.04.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-230 7950 – Valores fijos, selección binaria (r0108.16 = 1 y p2216 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

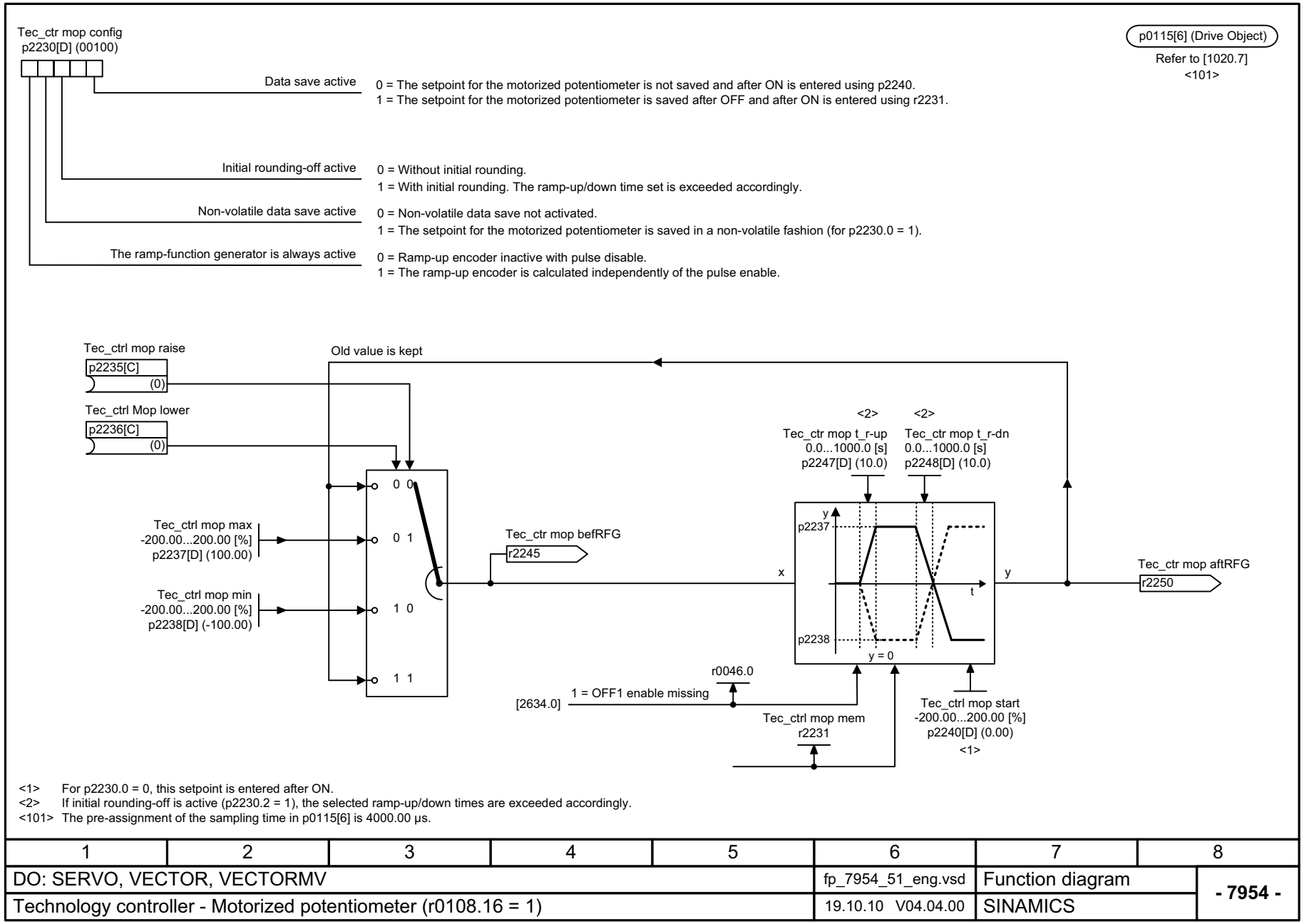


<101> The pre-assignment of the sampling time in p0115[6] is 4000.00 µs.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_7951_54_eng.vsd	Function diagram	- 7951 -
Technology controller - Fixed value selection direct (r0108.16 = 1 and p2216 = 1)					18.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-231 7951 – Valores fijos, selección directa (r0108.16 = 1 y p2216 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For p2230.0 = 0, this setpoint is entered after ON.
<2> If initial rounding-off is active (p2230.2 = 1), the selected ramp-up/down times are exceeded accordingly.
<101> The pre-assignment of the sampling time in p0115[6] is 4000.00 µs.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORMV					fp_7954_51_eng.vsd	Function diagram	- 7954 -
Technology controller - Motorized potentiometer (r0108.16 = 1)					19.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-232 7954 – Potenciómetro motorizado (r0108.16 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

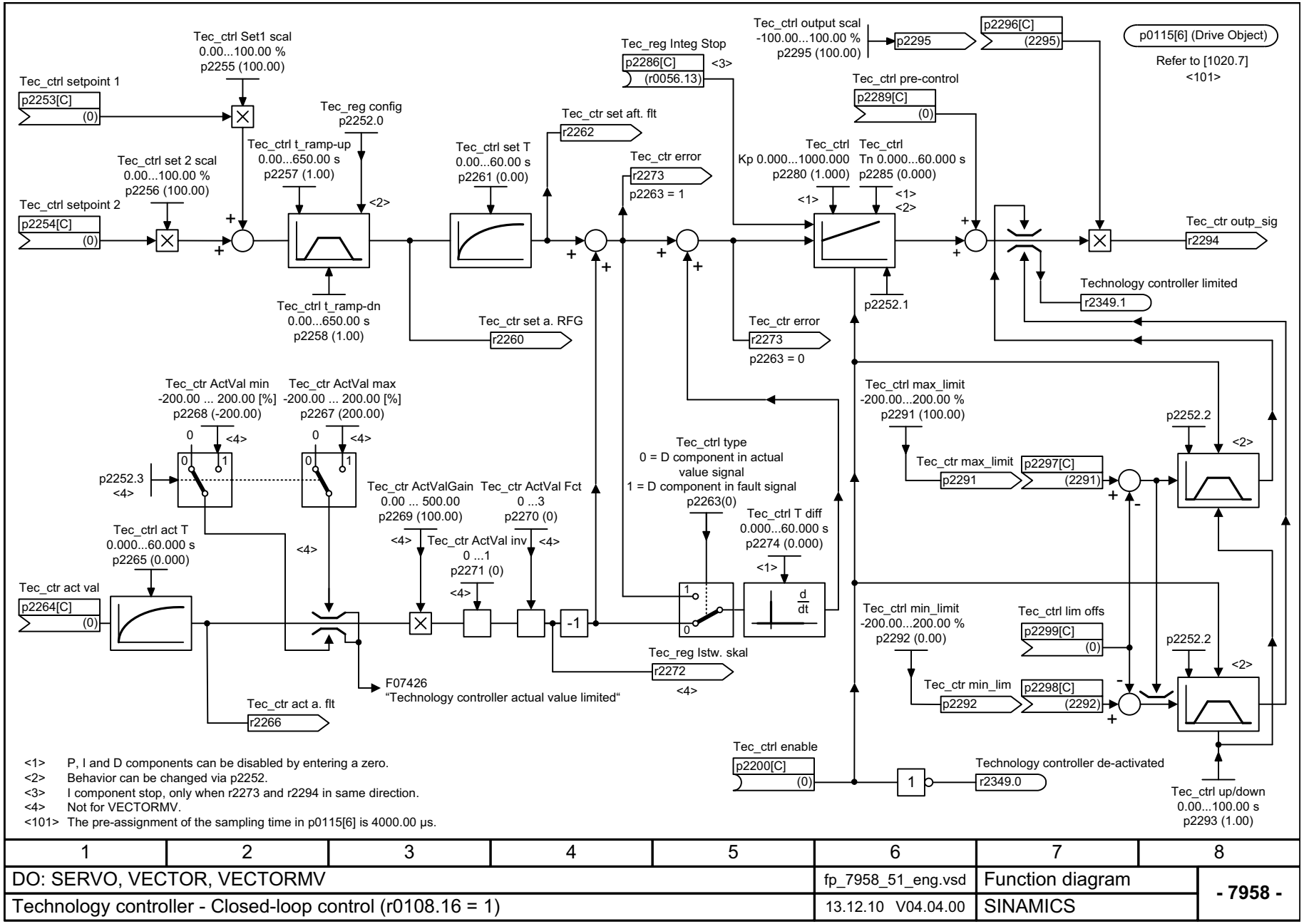
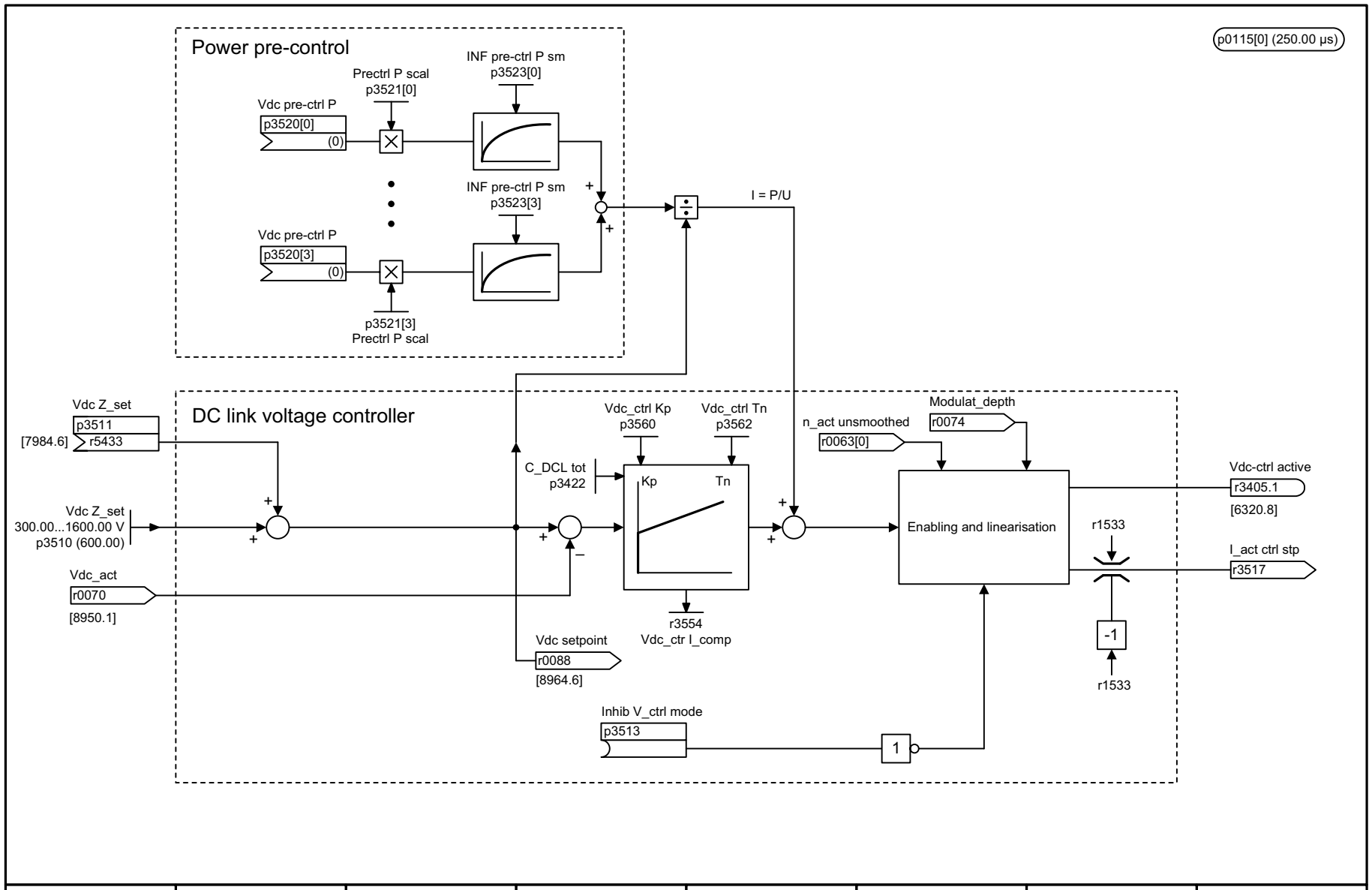


Figura 2-233 7958 – Regulación (r0108.16 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_7960_54_eng.vsd	Function diagram	- 7960 -
Technology controller - DC link voltage controller (r0108.16 = 1)					05.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-234 7960 – Regulador tensión del circuito intermedio (r0108.16 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

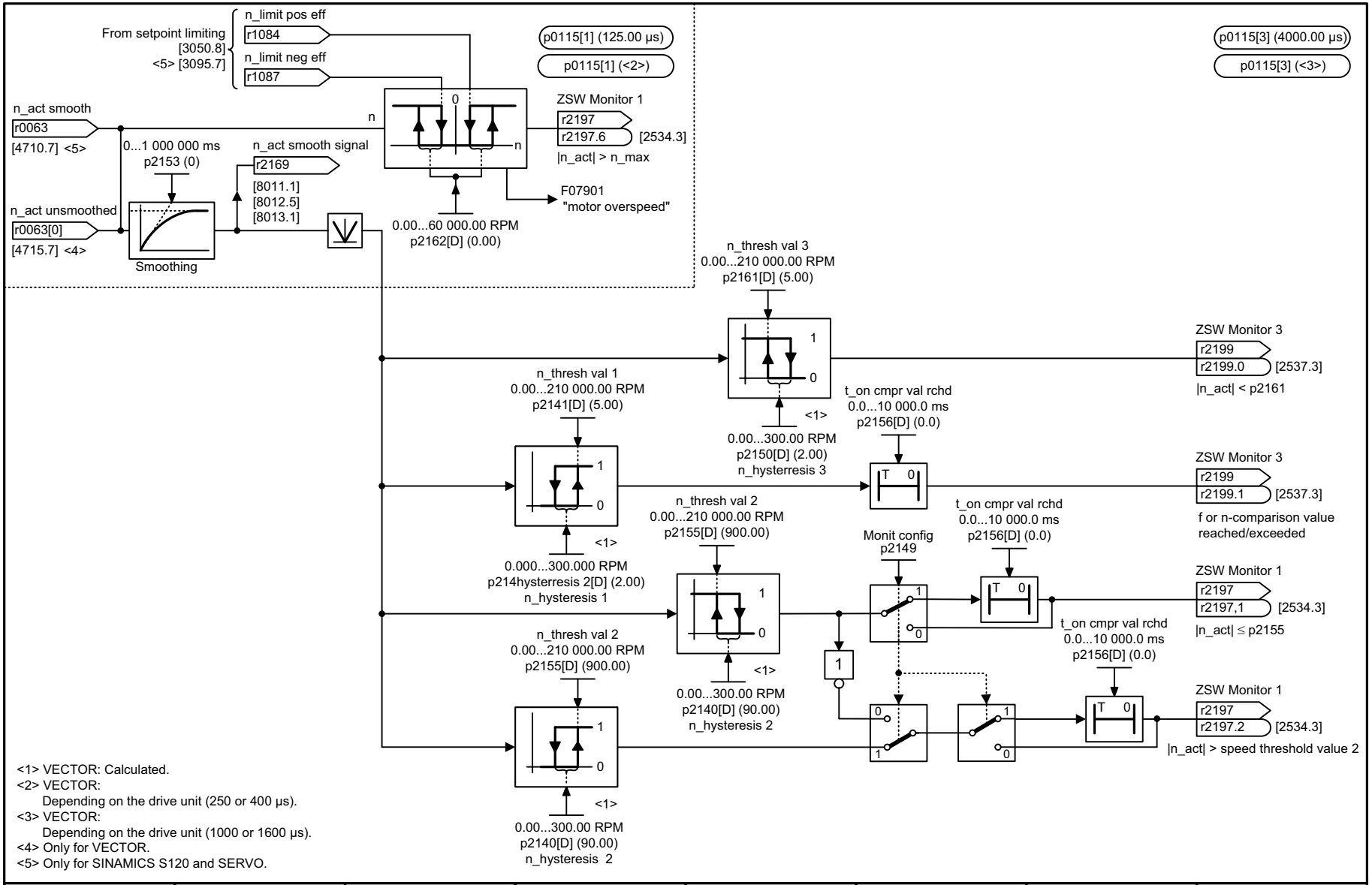
2.22 Señales y funciones de vigilancia

Esquemas de funciones

8010 – Avisos de velocidad 1	2-1776
8011 – Avisos de velocidad 2	2-1777
8012 – Avisos de par, motor bloqueado/volcado	2-1778
8013 – Vigilancia de carga (r0108.17 = 1)	2-1779
8014 – Vigilancia térmica de la etapa de potencia	2-1780
8016 – Vigilancia térmica del motor	2-1781
8017 – Modelo de motor I2t térmico (PEM, p0300 = 2xx)	2-1782
8018 – Motor síncrono con excitación independiente (FEM, p0300 = 5)	2-1783

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-235 8010 – Avisos de velocidad 1



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8010_54_eng.vsd	Function diagram	- 8010 -
Signals and monitoring functions - Speed signals 1					20.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

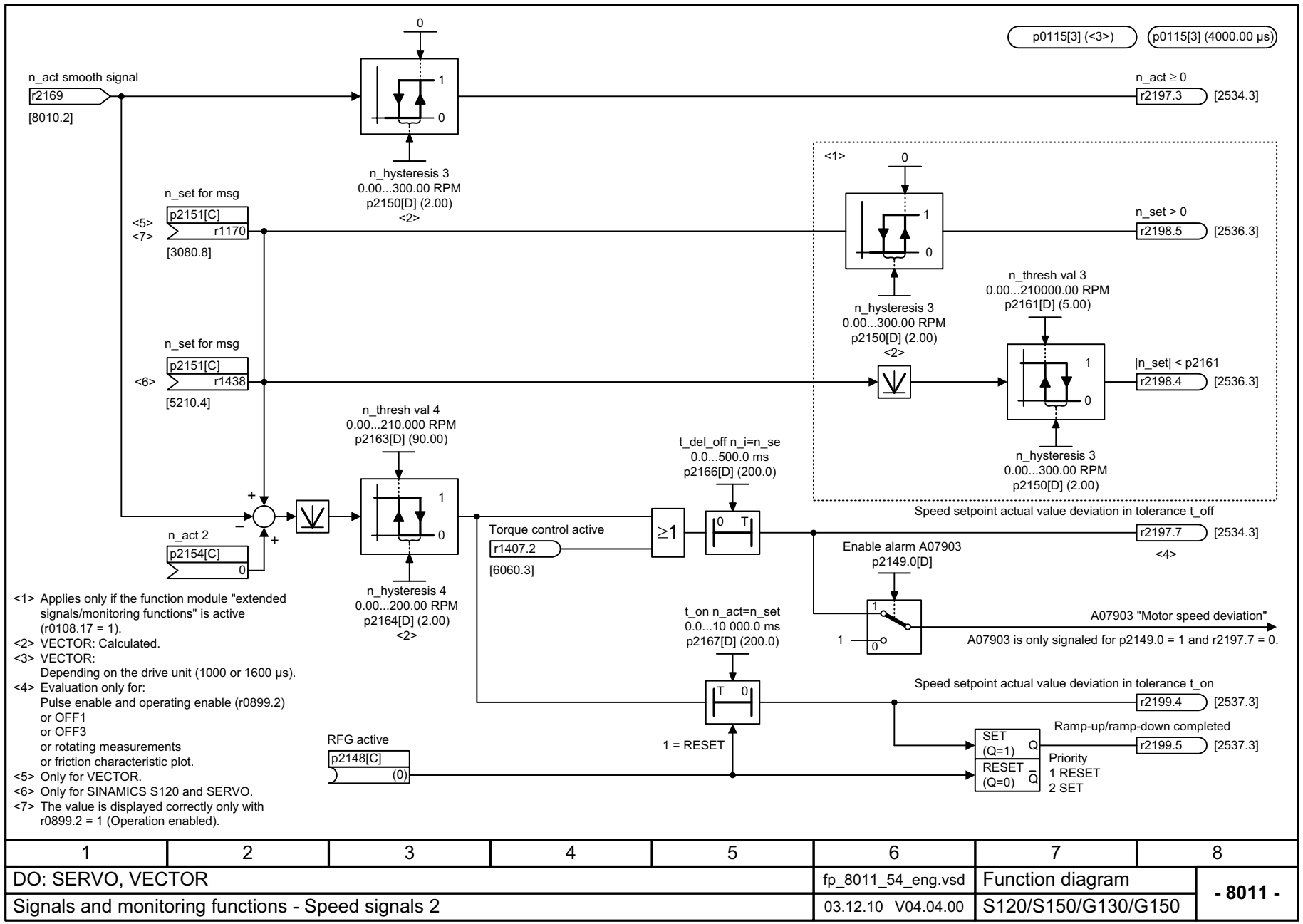
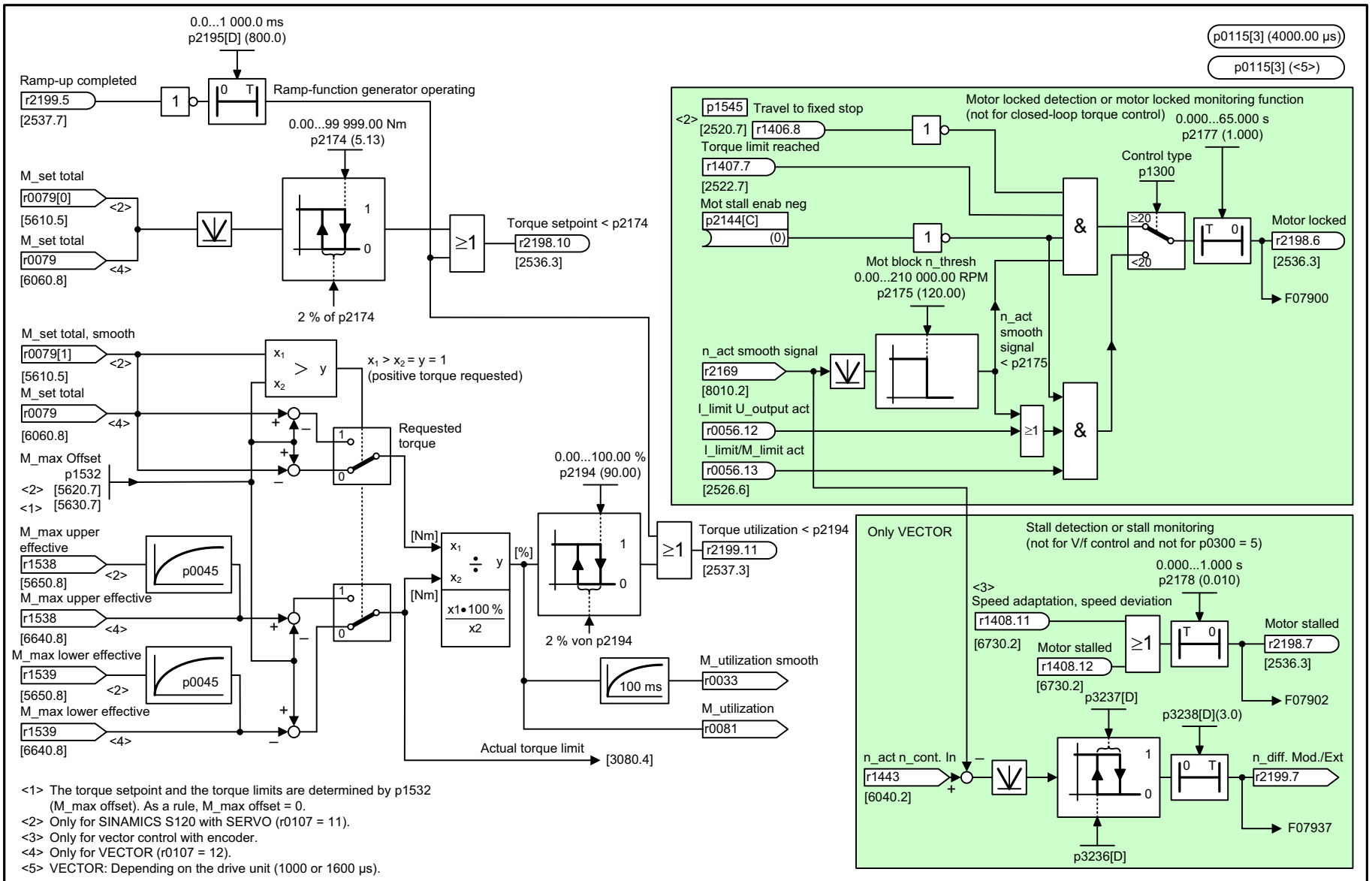


Figura 2-236 8011 – Avisos de velocidad 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

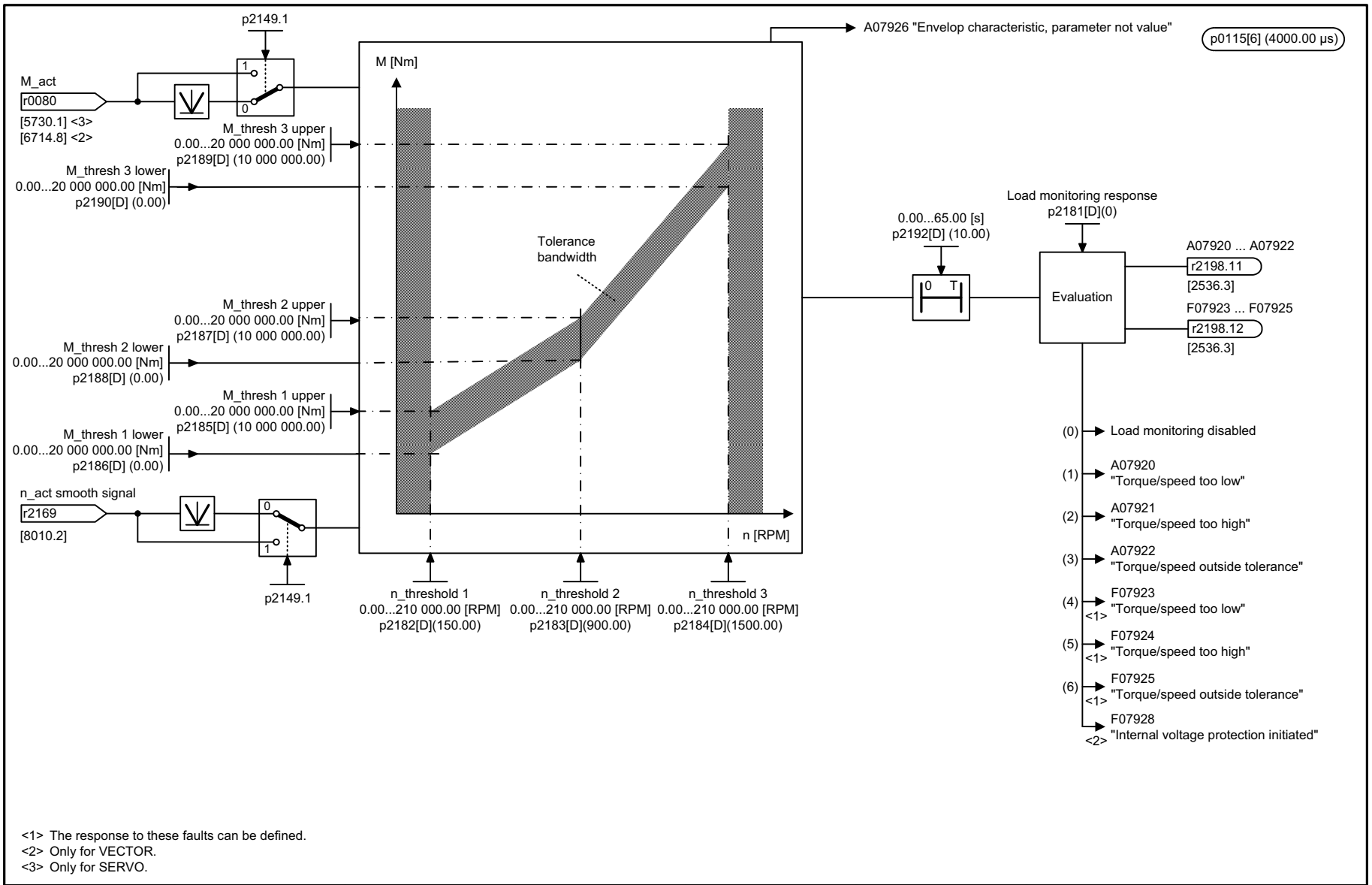
Figura 2-237 8012 – Avisos de par, motor bloqueado/volcado



<1> The torque setpoint and the torque limits are determined by p1532 (M_max offset). As a rule, M_max offset = 0.
<2> Only for SINAMICS S120 with SERVO (r0107 = 11).
<3> Only for vector control with encoder.
<4> Only for VECTOR (r0107 = 12).
<5> VECTOR: Depending on the drive unit (1000 or 1600 µs).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8012_54_eng.vsd	Function diagram	- 8012 -
Signals and monitoring functions - Torque signals, motor locked/stalled					20.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The response to these faults can be defined.
<2> Only for VECTOR.
<3> Only for SERVO.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8013_54_eng.vsd	Function diagram	- 8013 -
Signals and monitoring functions - Load monitoring (r0108.17 = 1)					30.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-238 8013 – Vigilancia de carga (r0108.17 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

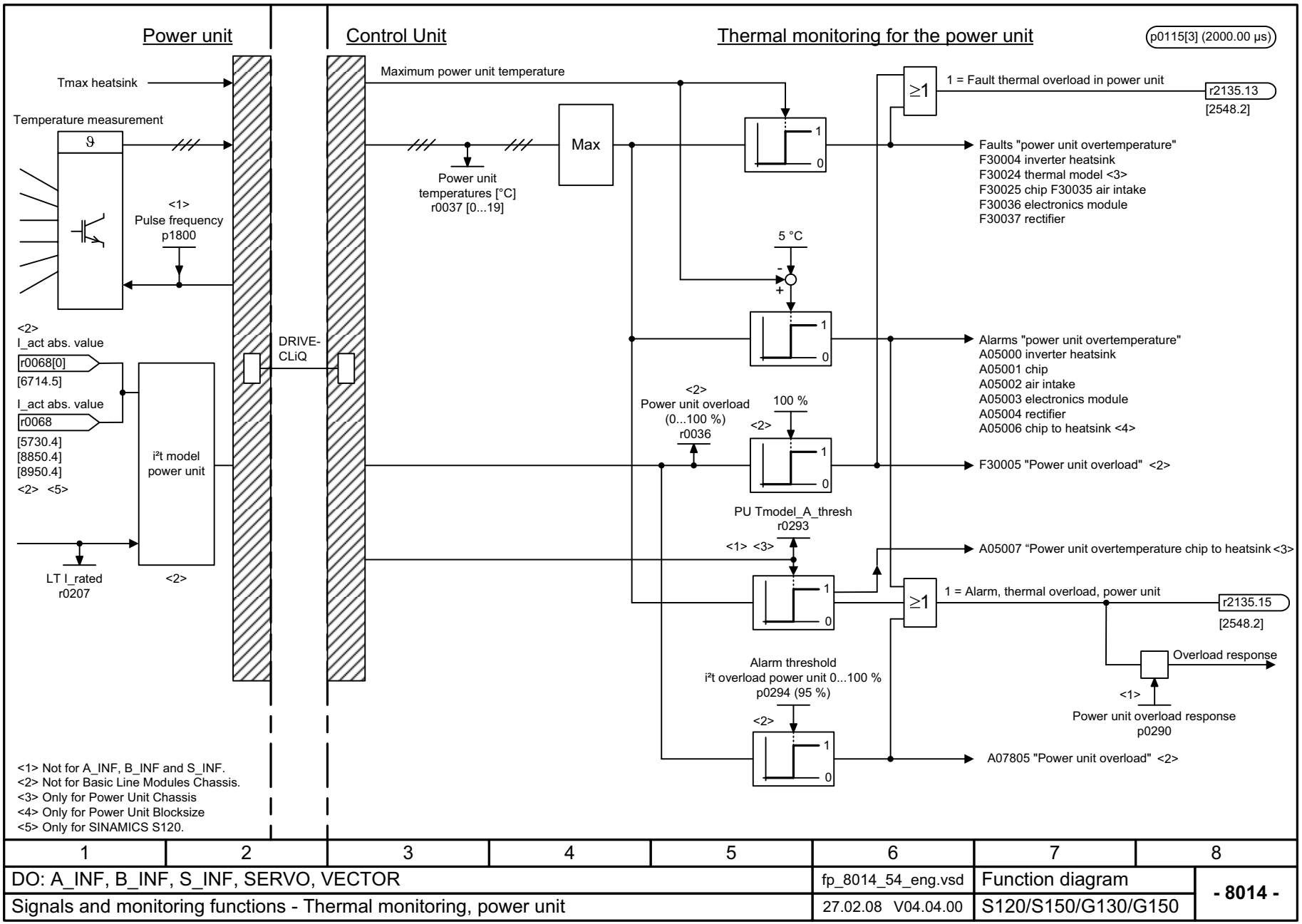
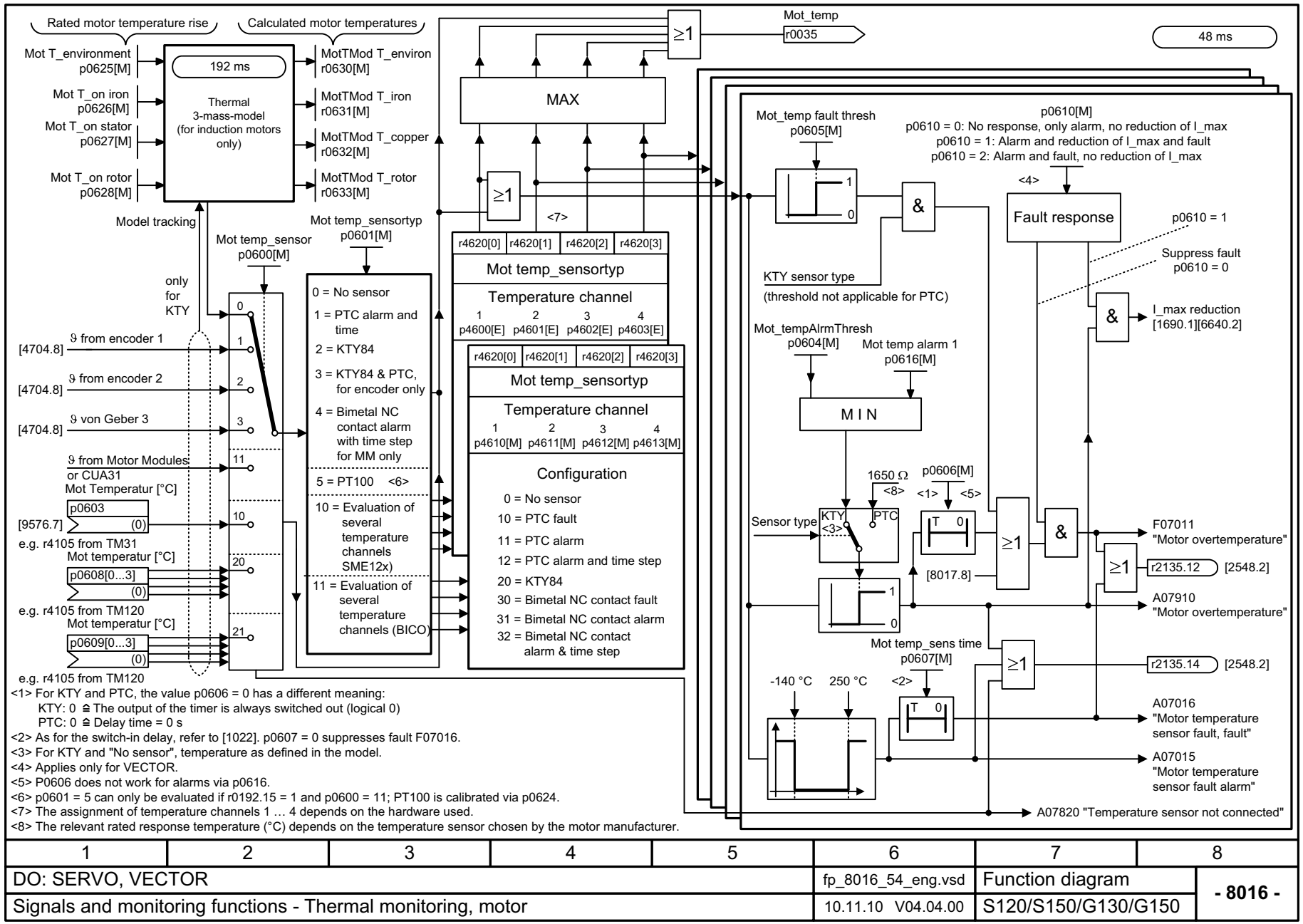


Figura 2-239 8014 – Vigilancia térmica de la etapa de potencia

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

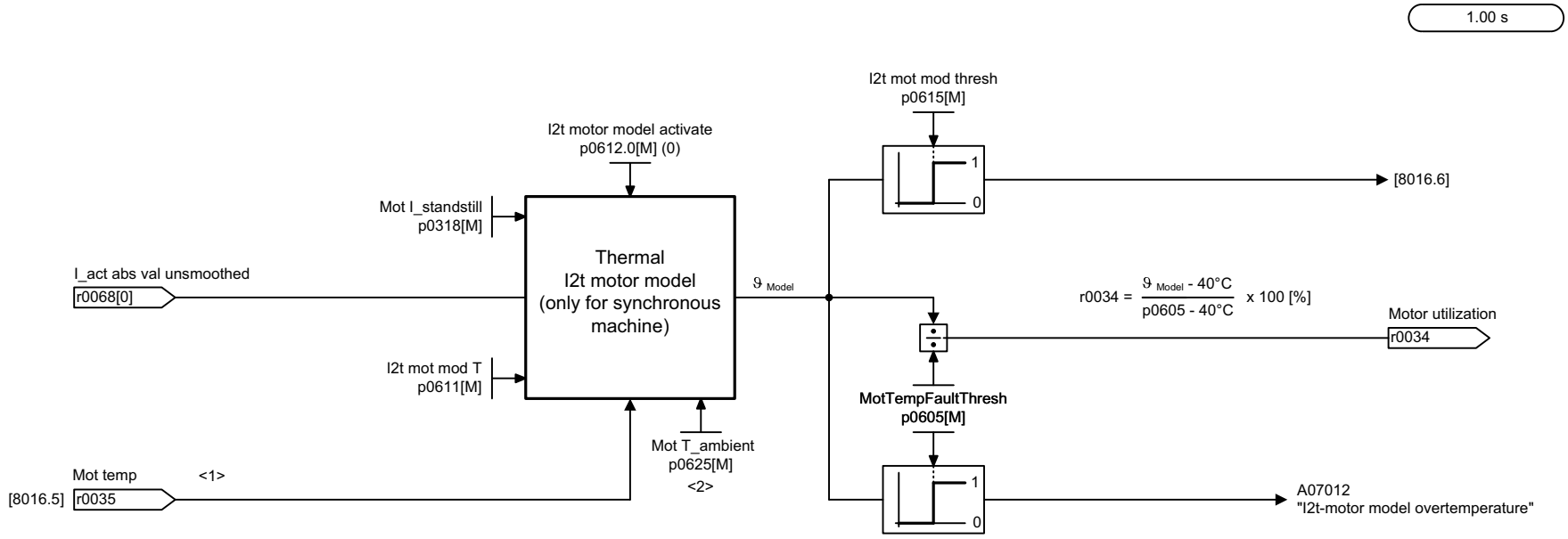


<1> For KTY and PTC, the value p0606 = 0 has a different meaning:
KTY: 0 ≙ The output of the timer is always switched out (logical 0)
PTC: 0 ≙ Delay time = 0 s
<2> As for the switch-in delay, refer to [1022]. p0607 = 0 suppresses fault F07016.
<3> For KTY and "No sensor", temperature as defined in the model.
<4> Applies only for VECTOR.
<5> P0606 does not work for alarms via p0616.
<6> p0601 = 5 can only be evaluated if r0192.15 = 1 and p0600 = 11; PT100 is calibrated via p0624.
<7> The assignment of temperature channels 1 … 4 depends on the hardware used.
<8> The relevant rated response temperature (°C) depends on the temperature sensor chosen by the motor manufacturer.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8016_54_eng.vsd	Function diagram	- 8016 -
Signals and monitoring functions - Thermal monitoring, motor					10.11.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-240 8016 – Vigilancia térmica del motor

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

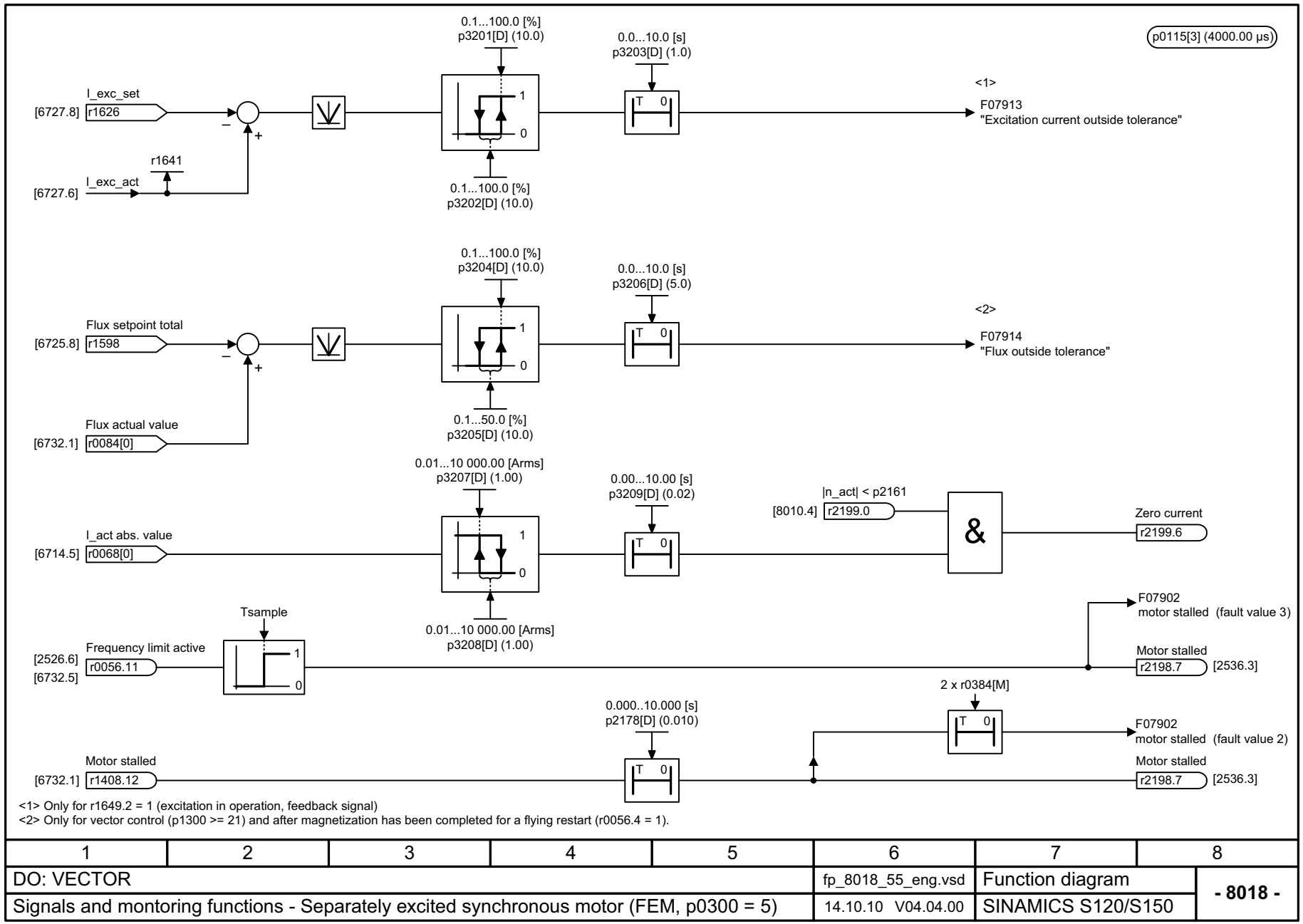


<1> Only if there is a temperature sensor (p0600 > 0 and p0601 = 2, 3, or with p0601 = 10 and p4600 ... p4603 = 20).
<2> Only if <1> are not met.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8017_54_eng.vsd	Function diagram	- 8017 -
Signals and monitoring functions - Thermal I2t motor model (PEM, p0300 = 2xx)					15.05.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-241 8017 – Modelo de motor I2t térmico (PEM, p0300 = 2xx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_8018_55_eng.vsd	Function diagram	- 8018 -
Signals and montoring functions - Separately excited synchronous motor (FEM, p0300 = 5)					14.10.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-242 8018 – Motor síncrono con excitación independiente (FEM, p0300 = 5)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

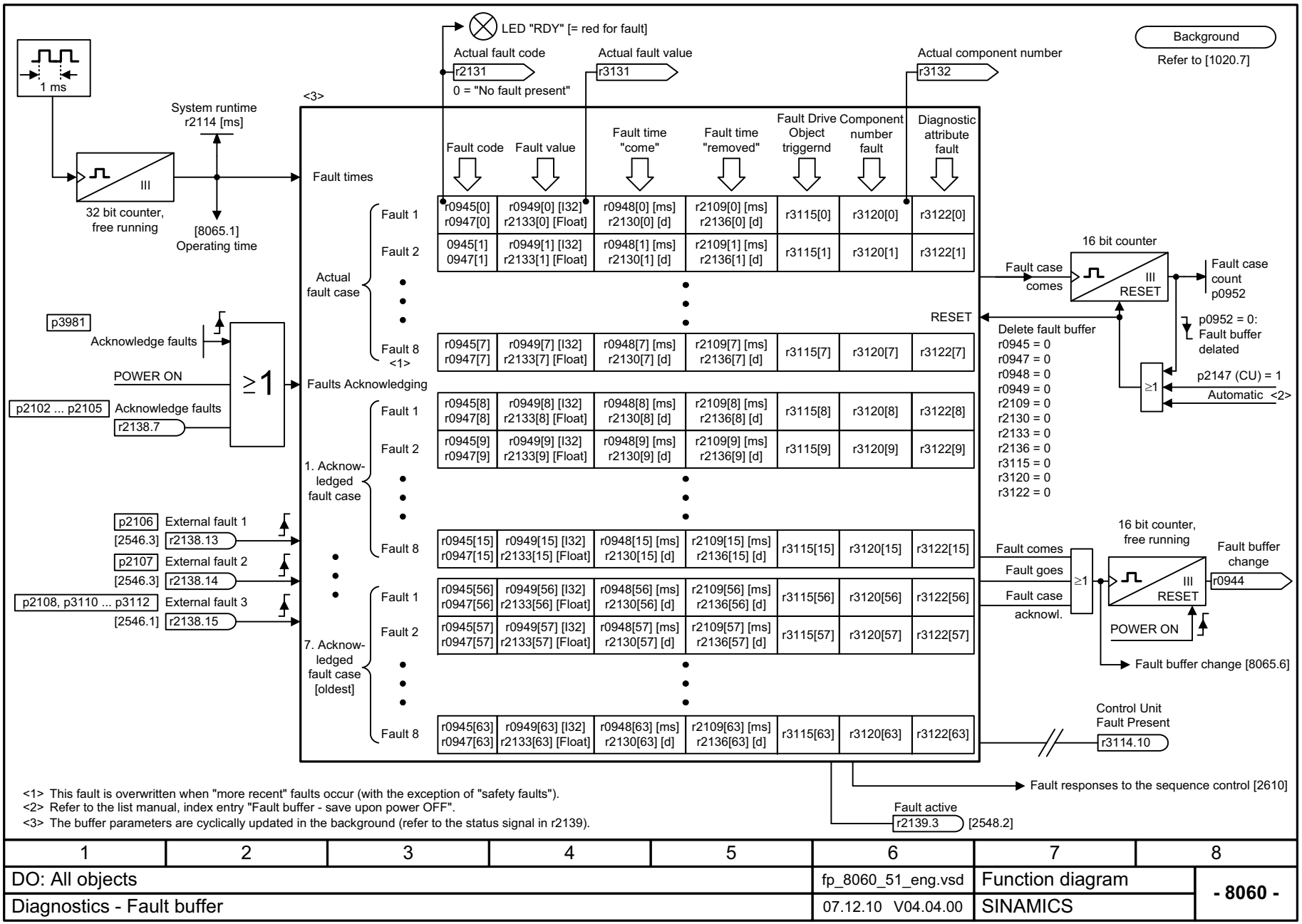
2.23 Diagnóstico

Esquemas de funciones

8060 – Memoria de fallos	2-1785
8065 – Memoria de alarmas	2-1786
8070 – Palabra de disparo para fallos/alarmas (r2129)	2-1787
8075 – Configuración de fallos/alarmas	2-1788
8134 – Hembrillas de medida	2-1789

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-243 8060 – Memoria de fallos



<1> This fault is overwritten when "more recent" faults occur (with the exception of "safety faults").
<2> Refer to the list manual, index entry "Fault buffer - save upon power OFF".
<3> The buffer parameters are cyclically updated in the background (refer to the status signal in r2139).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8060_51_eng.vsd	Function diagram	- 8060 -
Diagnostics - Fault buffer					07.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

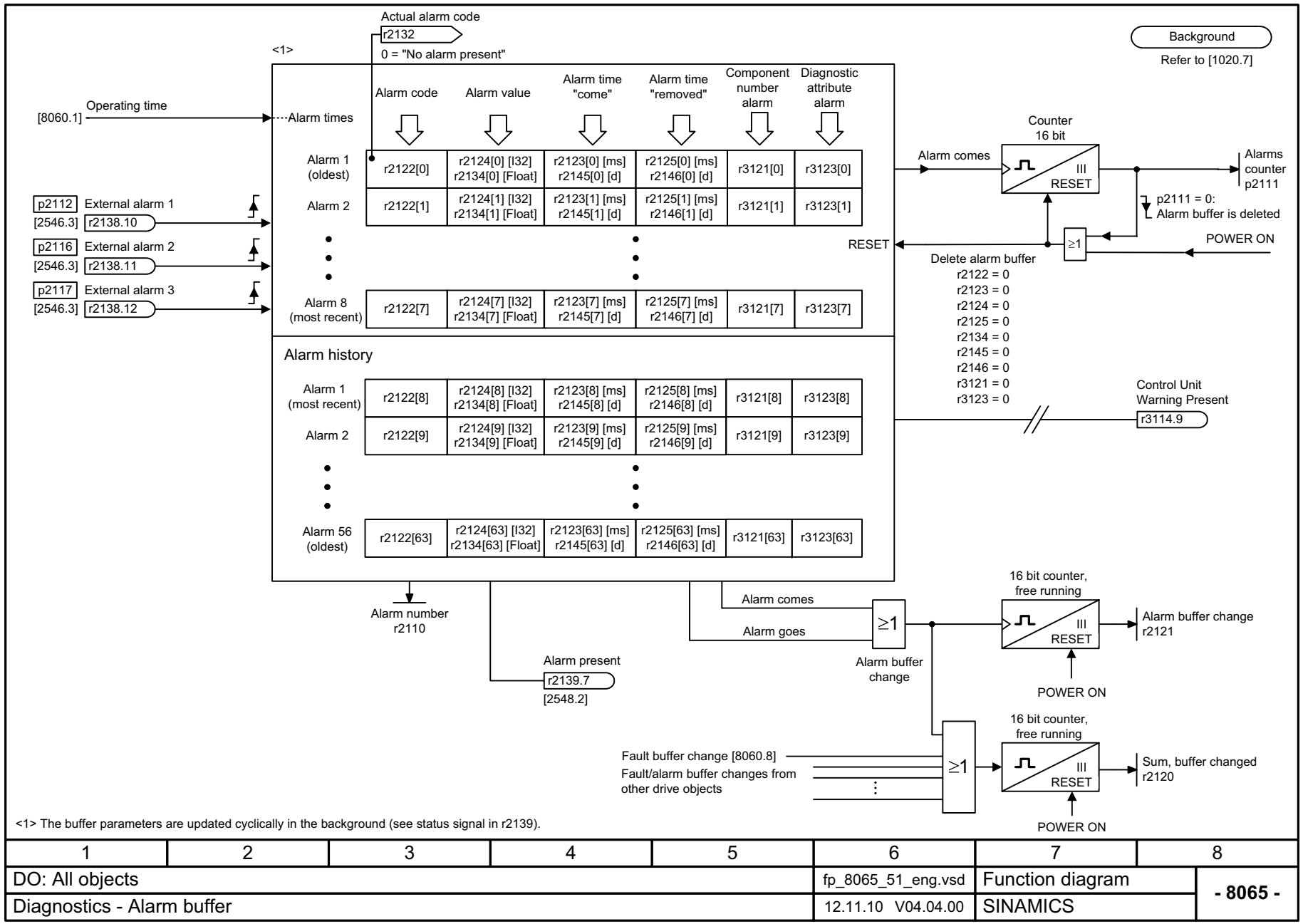


Figura 2-244 8065 – Memoria de alarmas

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

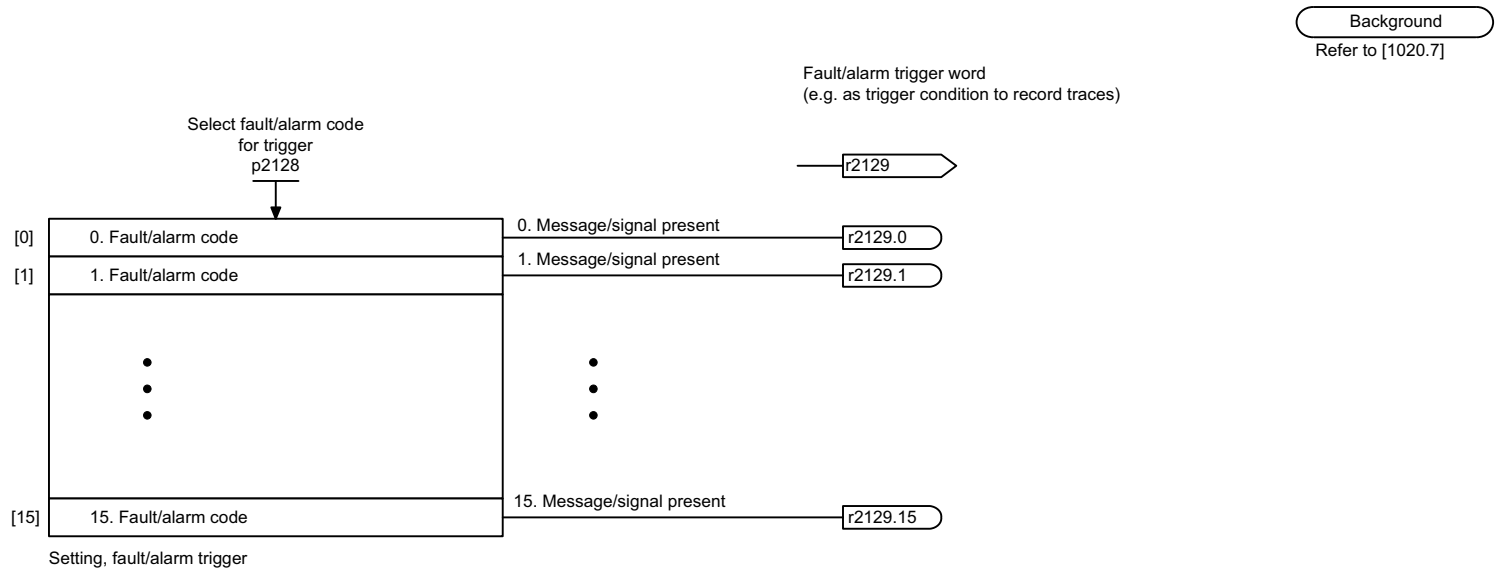


Figura 2-245 8070 – Palabra de disparo para fallos/alarmas (r2129)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8070_51_eng.vsd	Function diagram	- 8070 -
Diagnostics - Fault/alarm trigger word (r2129)					18.08.08 V04.04.00	SINAMICS	

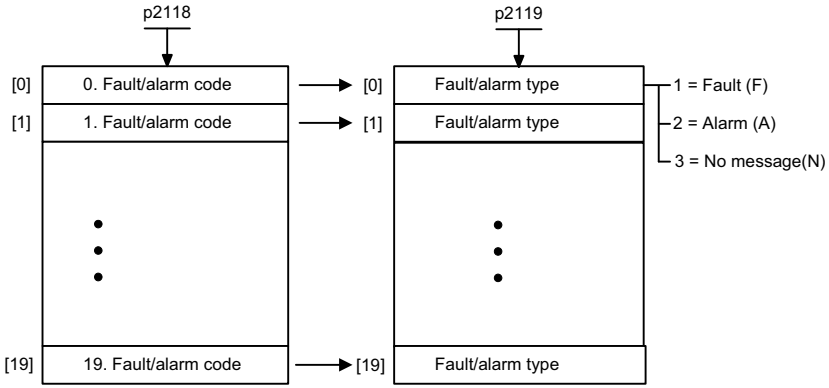
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Background

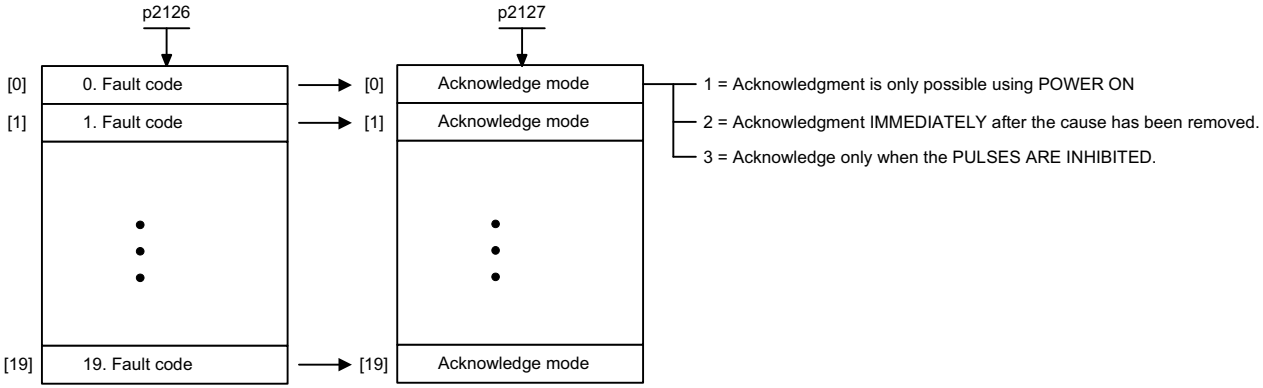
Refer to [1020.7]

Changing the fault response for maximum 20 faults <1>

Changing the message type - fault <==> alarm for maximum 20 faults/alarms <1>



Changing the acknowledge mode for maximum 20 faults <1>

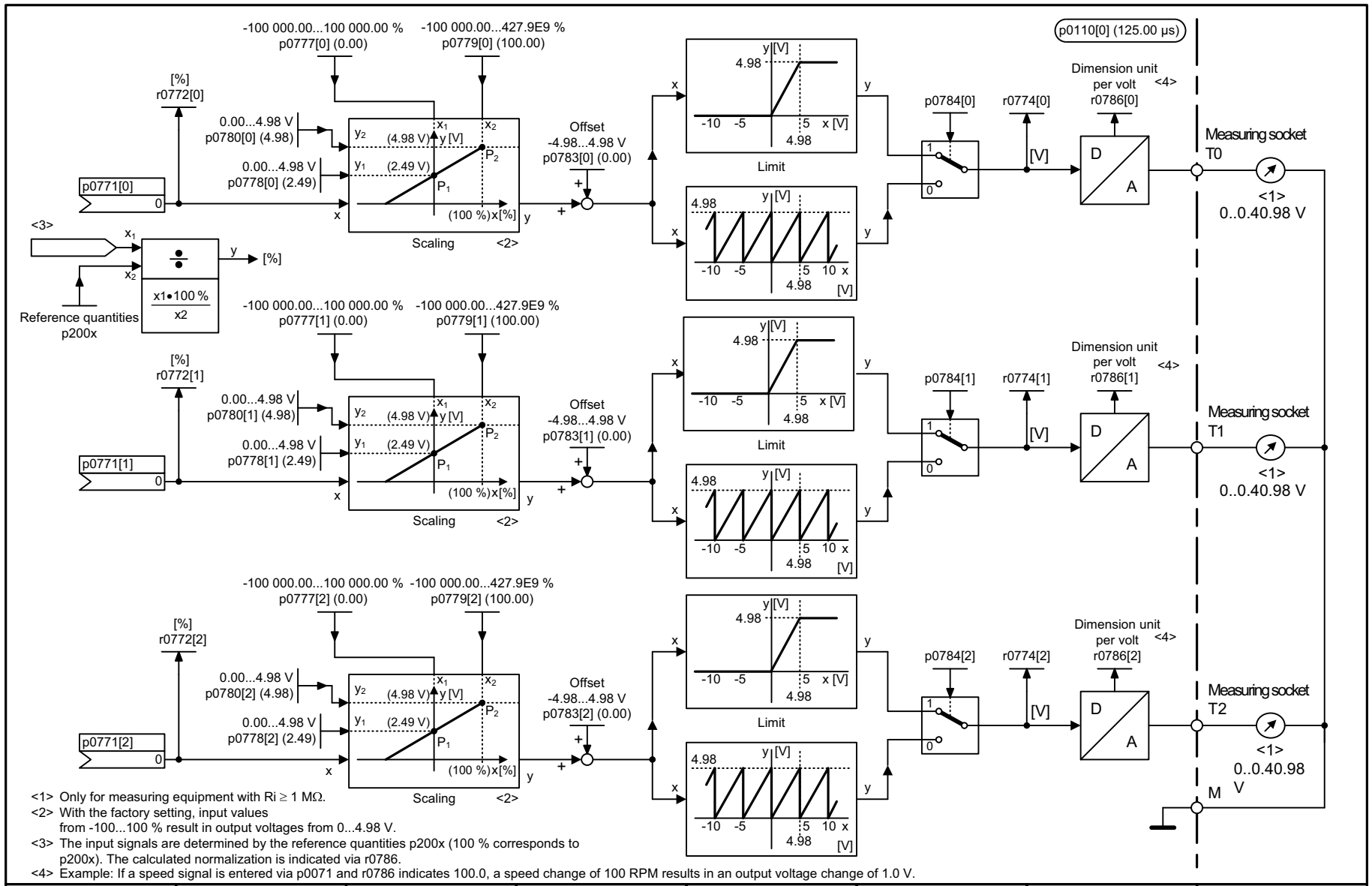


<1> The fault response, acknowledge mode and message type for all faults and alarms are set to meaningful default values in the factory setting.
Changes that may be required are only possible in specific value ranges specified by SIEMENS.
When the message type is changed, the supplementary information is tranferred from fault value r0949 to alarm value r2124 and vice versa.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8075_51_eng.vsd	Function diagram	- 8075 -
Diagnostics - Fault/alarm configuration					07.09.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-246 8075 – Configuración de fallos/alarmas

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_CX32, CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_I, CU_S, CU_SL, CU_SM120					fp_8134_51_eng.vsd	Function diagram	- 8134 -
Diagnostics - Measuring sockets					03.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-247 8134 – Hembrillas de medida

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.24 Juegos de datos

Esquemas de funciones

8560 – Juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS)	2-1791
8565 – Juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS)	2-1792
8570 – Juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS)	2-1793
8575 – Juegos de datos de motor (Motor Data Set, MDS)	2-1794
8580 – Juegos de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS)	2-1795

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

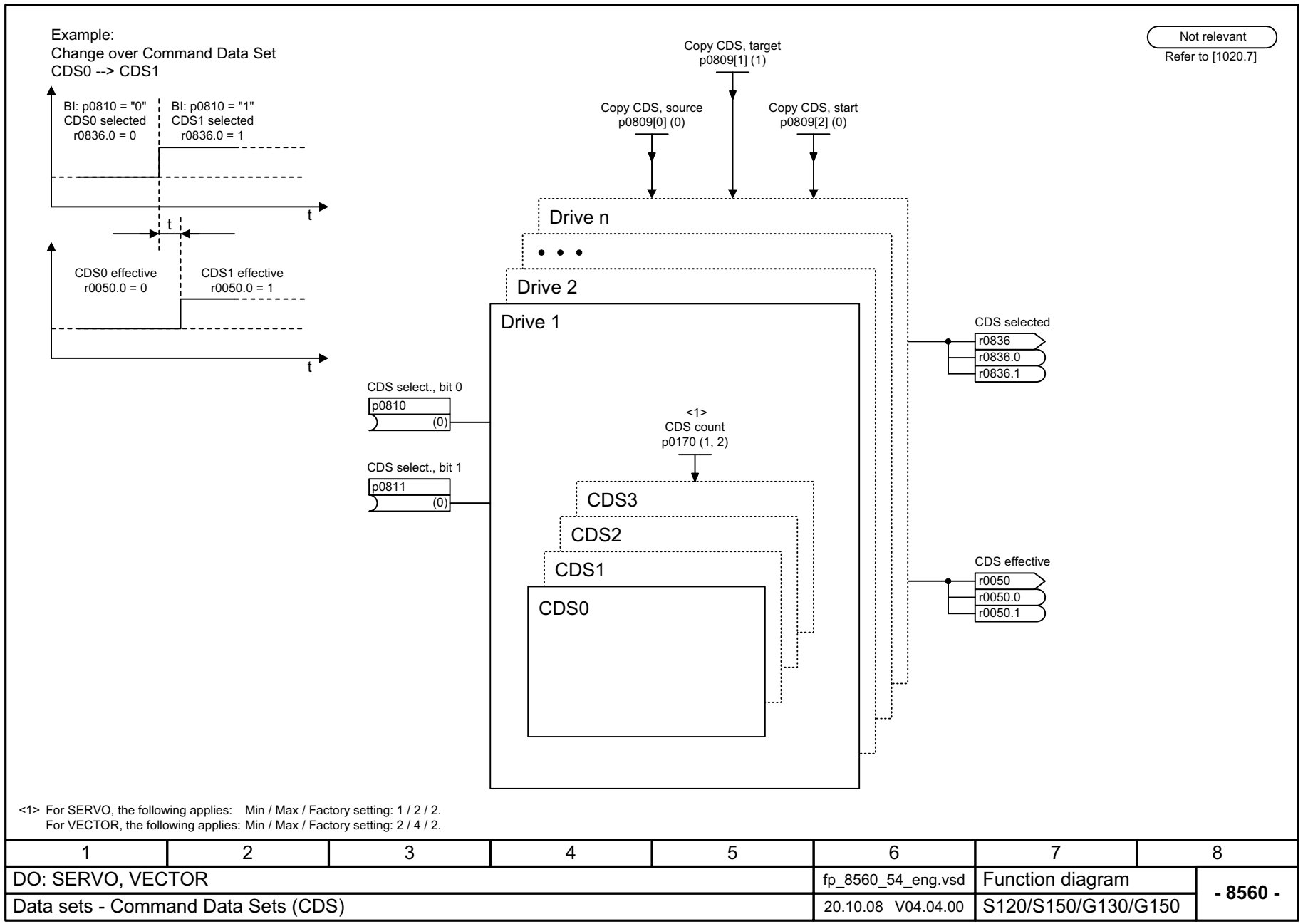
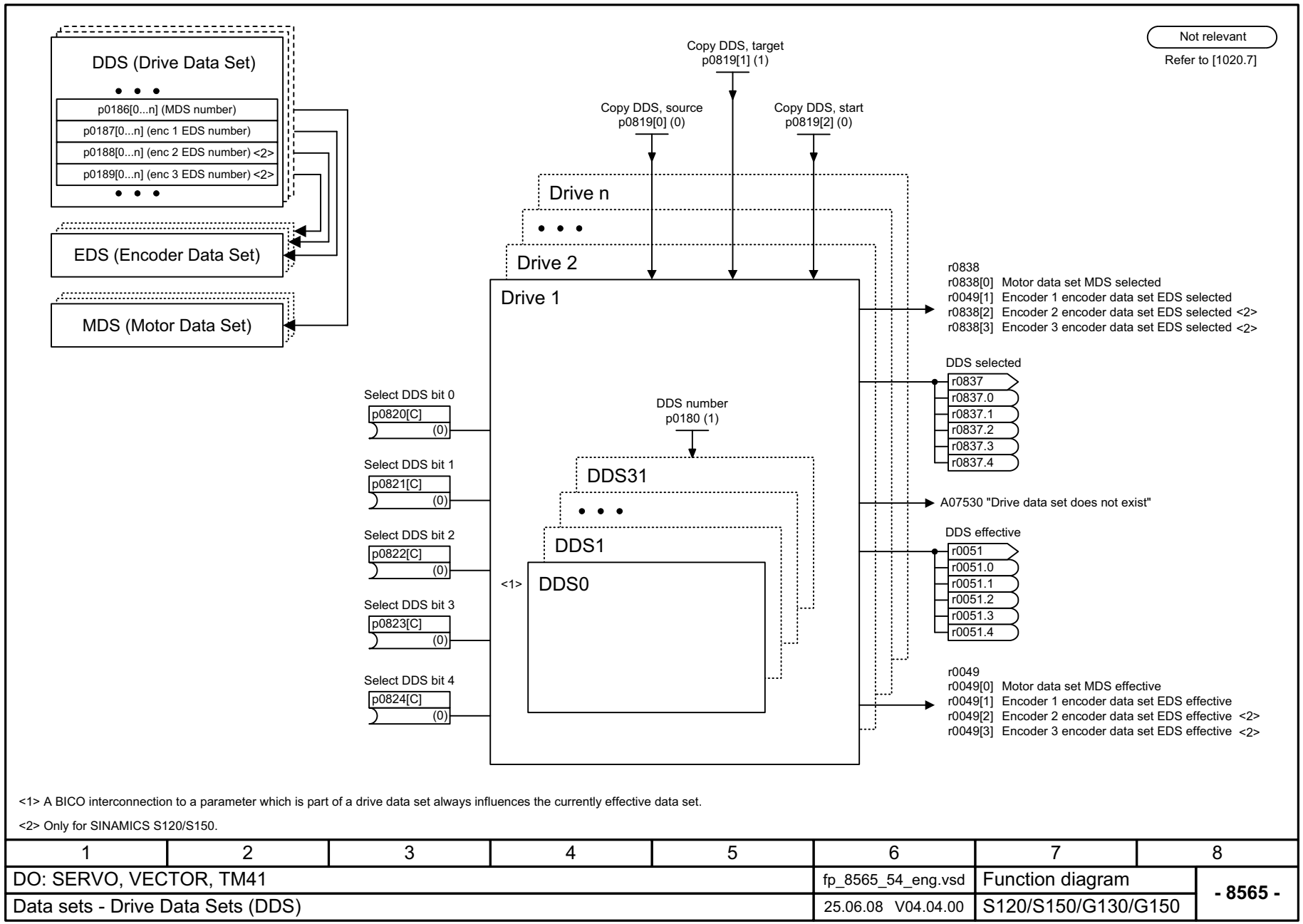


Figura 2-248 8560 – Juegos de datos de mando (Command Data Set, CDS)

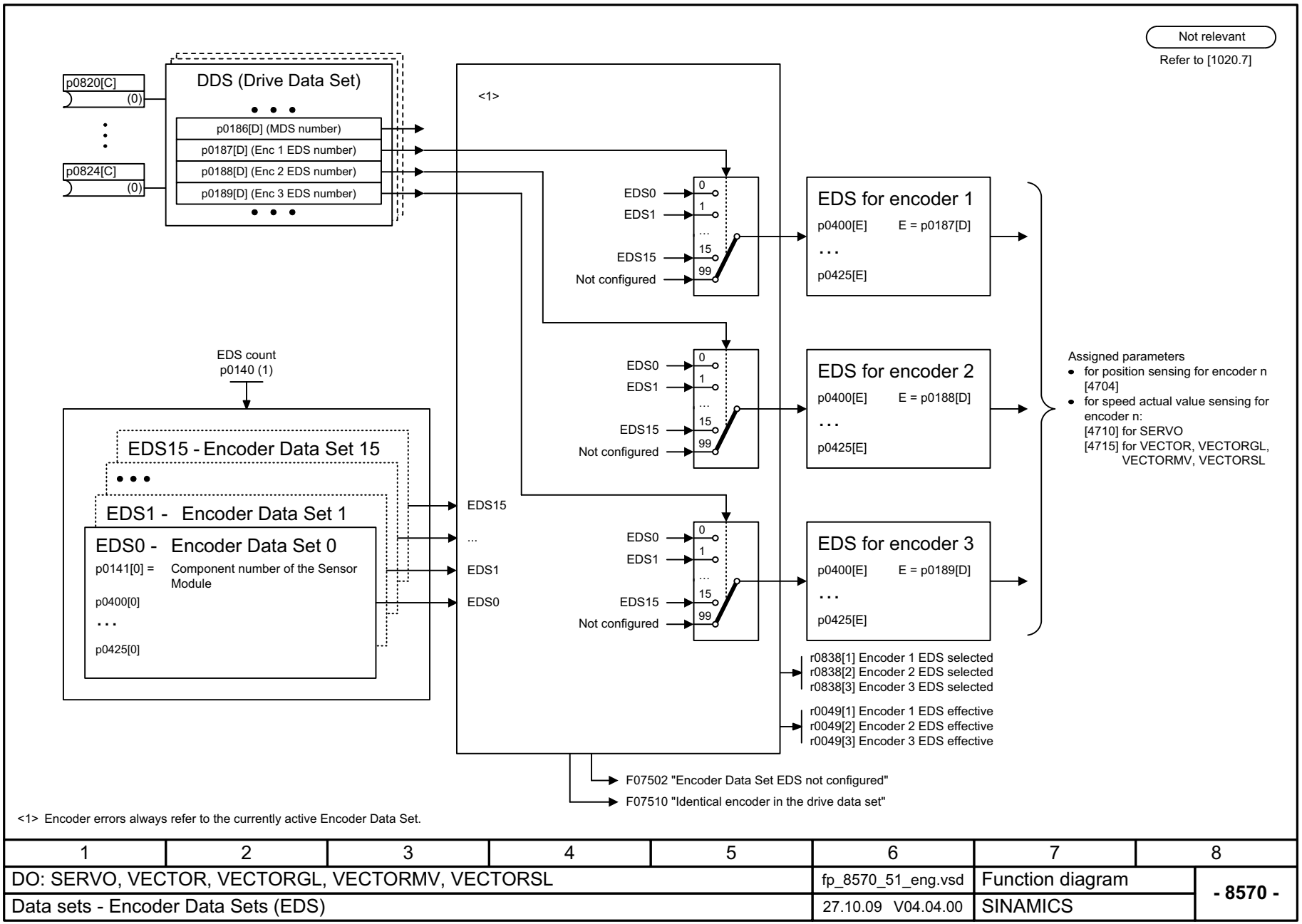
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, TM41					fp_8565_54_eng.vsd	Function diagram	- 8565 -
Data sets - Drive Data Sets (DDS)					25.06.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-249 8565 – Juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS)

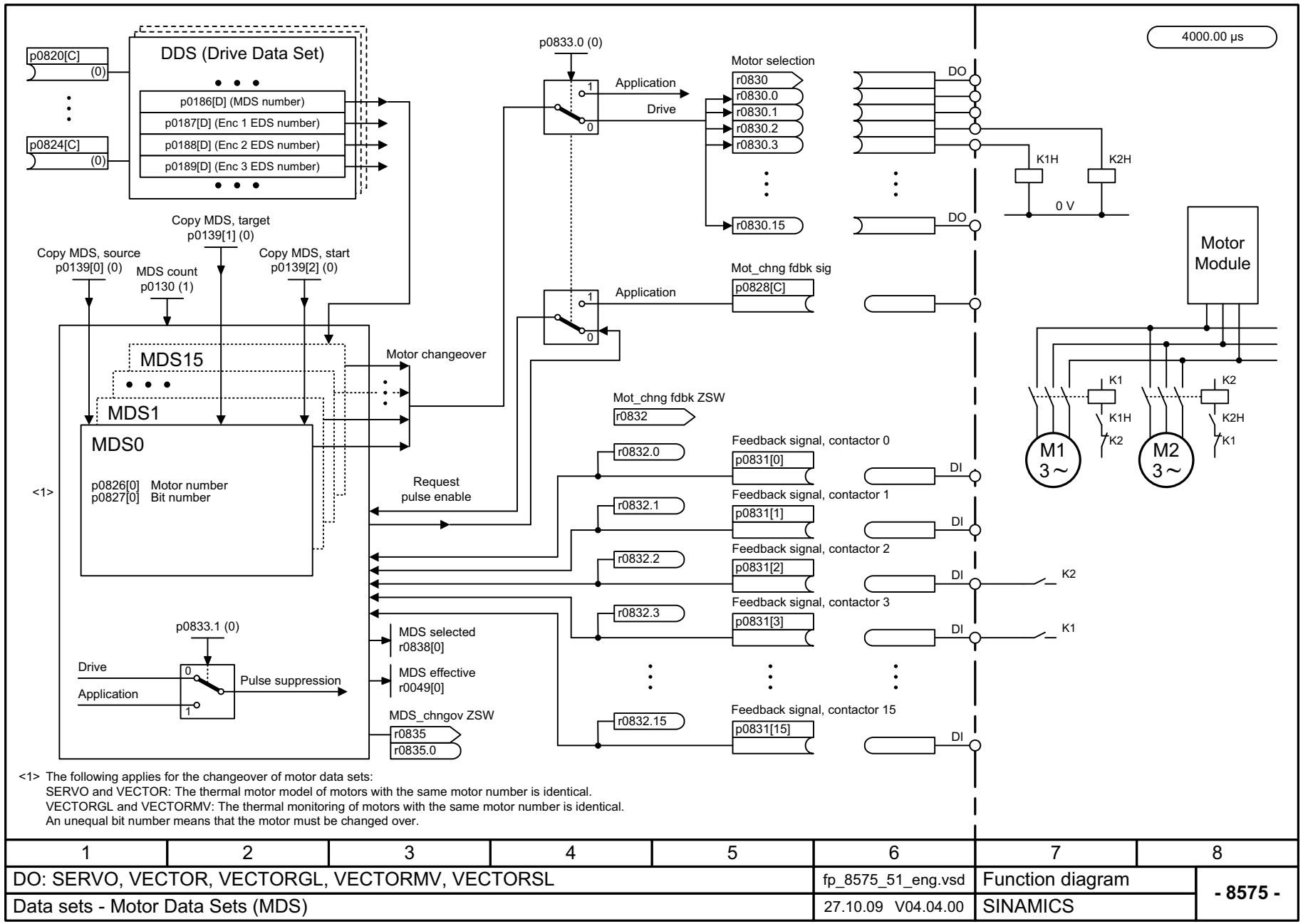
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_8570_51_eng.vsd	Function diagram	- 8570 -
Data sets - Encoder Data Sets (EDS)					27.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-250 8570 – Juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The following applies for the changeover of motor data sets:
SERVO and VECTOR: The thermal motor model of motors with the same motor number is identical.
VECTORGL and VECTORMV: The thermal monitoring of motors with the same motor number is identical.
An unequal bit number means that the motor must be changed over.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_8575_51_eng.vsd	Function diagram	- 8575 -
Data sets - Motor Data Sets (MDS)					27.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-251 8575 – Juegos de datos de motor (Motor Data Set, MDS)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

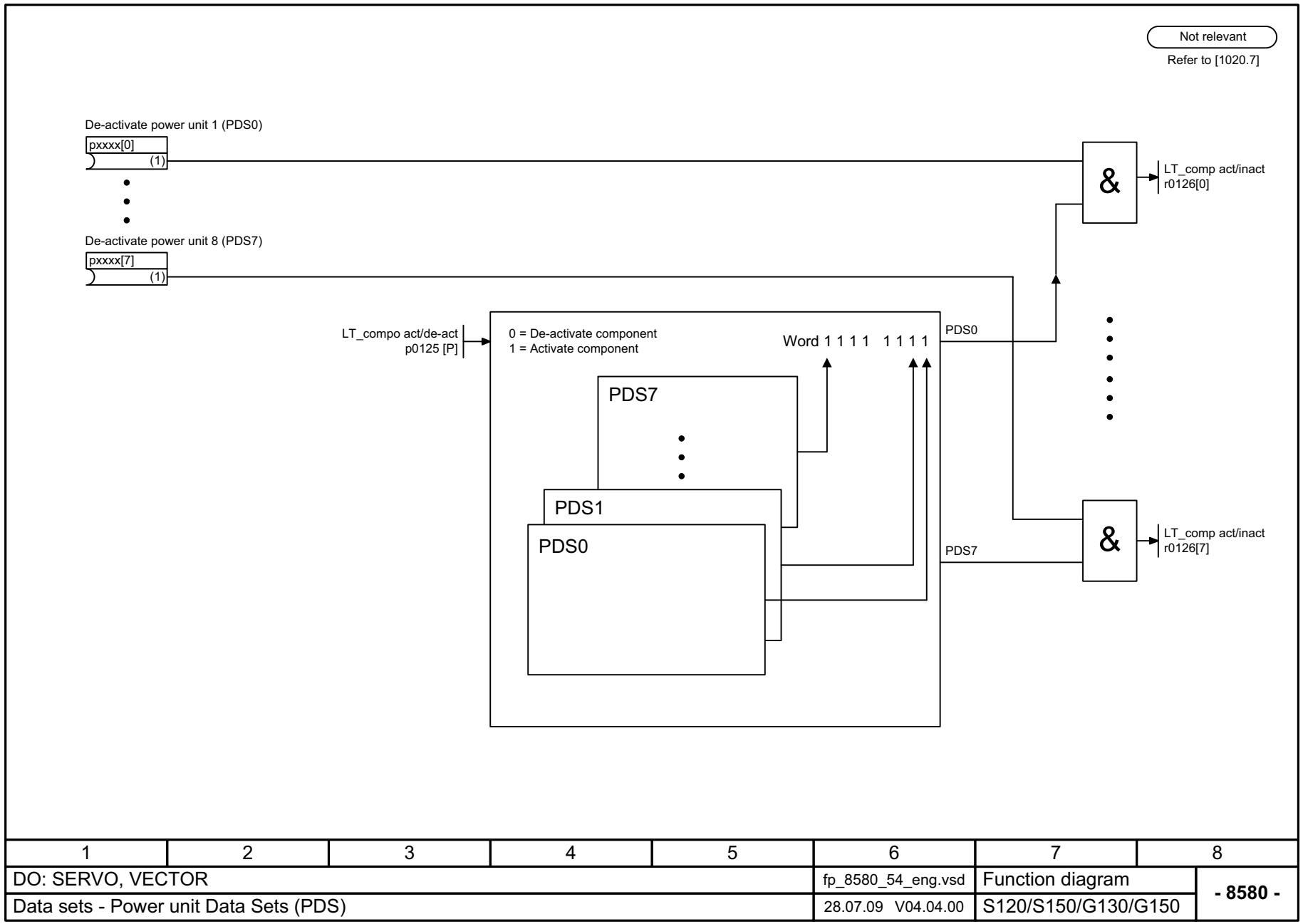


Figura 2-252 8580 – Juegos de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS)

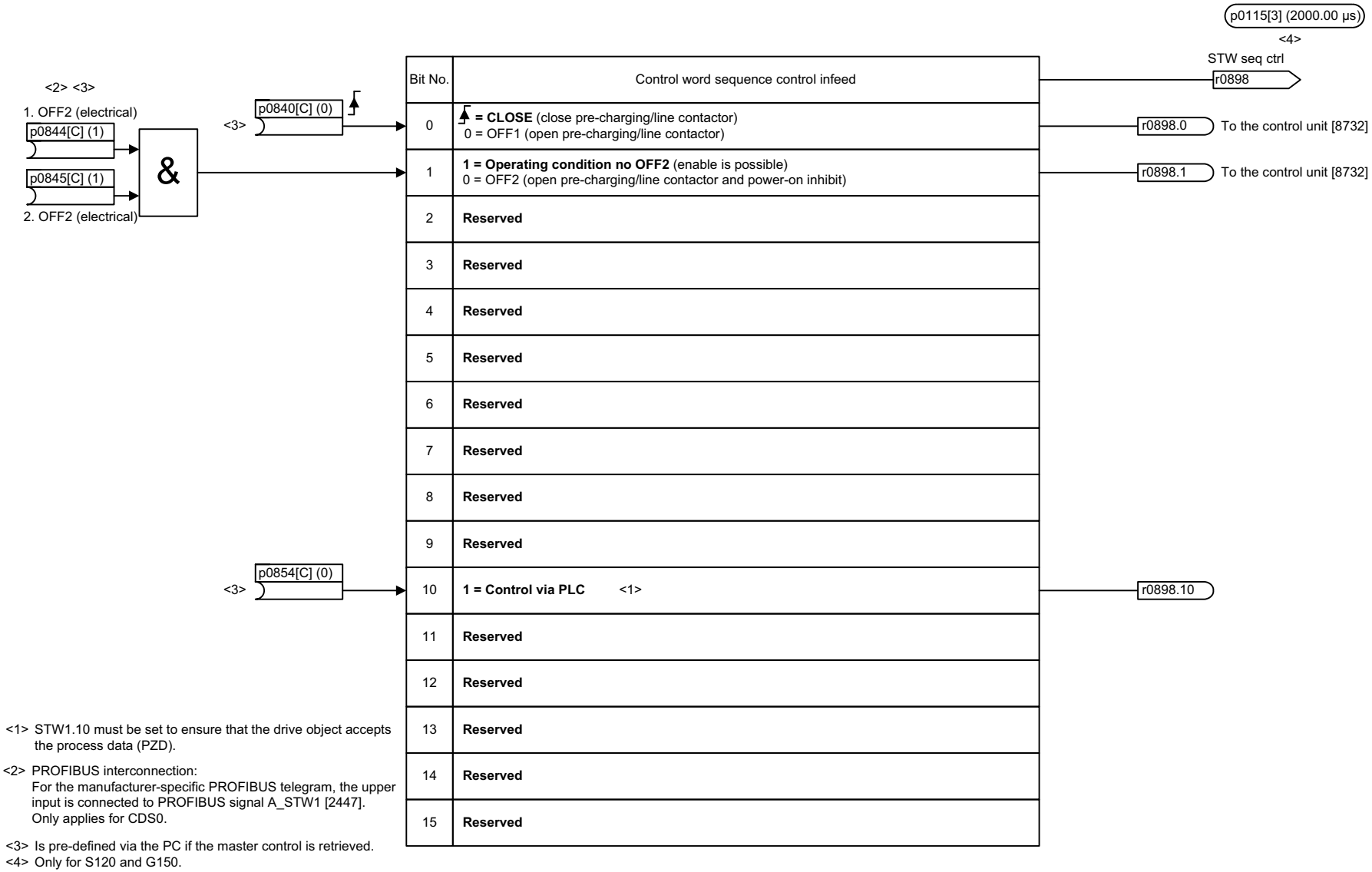
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.25 Basic Infeed

Esquemas de funciones

8720 – Palabra de mando Secuenciador alimentación	2-1797
8726 – Palabra de estado Secuenciador alimentación	2-1798
8732 – Unidad de control	2-1799
8734 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red	2-1800
8750 – Interfaz para la etapa de potencia de Basic Infeed (señales de mando, valores reales)	2-1801
8760 – Señales y funciones de vigilancia (p3400.0 = 0)	2-1802

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



Bit No.	Control word sequence control infeed
0	↑ **= CLOSE** (close pre-charging/line contactor) 0 = OFF1 (open pre-charging/line contactor)
1	**1 = Operating condition no OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (open pre-charging/line contactor and power-on inhibit)
2	**Reserved**
3	**Reserved**
4	**Reserved**
5	**Reserved**
6	**Reserved**
7	**Reserved**
8	**Reserved**
9	**Reserved**
10	**1 = Control via PLC** <1>
11	**Reserved**
12	**Reserved**
13	**Reserved**
14	**Reserved**
15	**Reserved**

<1> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).

<2> PROFIBUS interconnection:
For the manufacturer-specific PROFIBUS telegram, the upper input is connected to PROFIBUS signal A_STW1 [2447].
Only applies for CDS0.

<3> Is pre-defined via the PC if the master control is retrieved.
<4> Only for S120 and G150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8720_54_eng.vsd	Function diagram	- 8720 -
Basic Infeed - Control word, sequence control infeed					21.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-253 8720 – Palabra de mando Secuenciador alimentación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-254 8726 – Palabra de estado Secuenciador alimentación

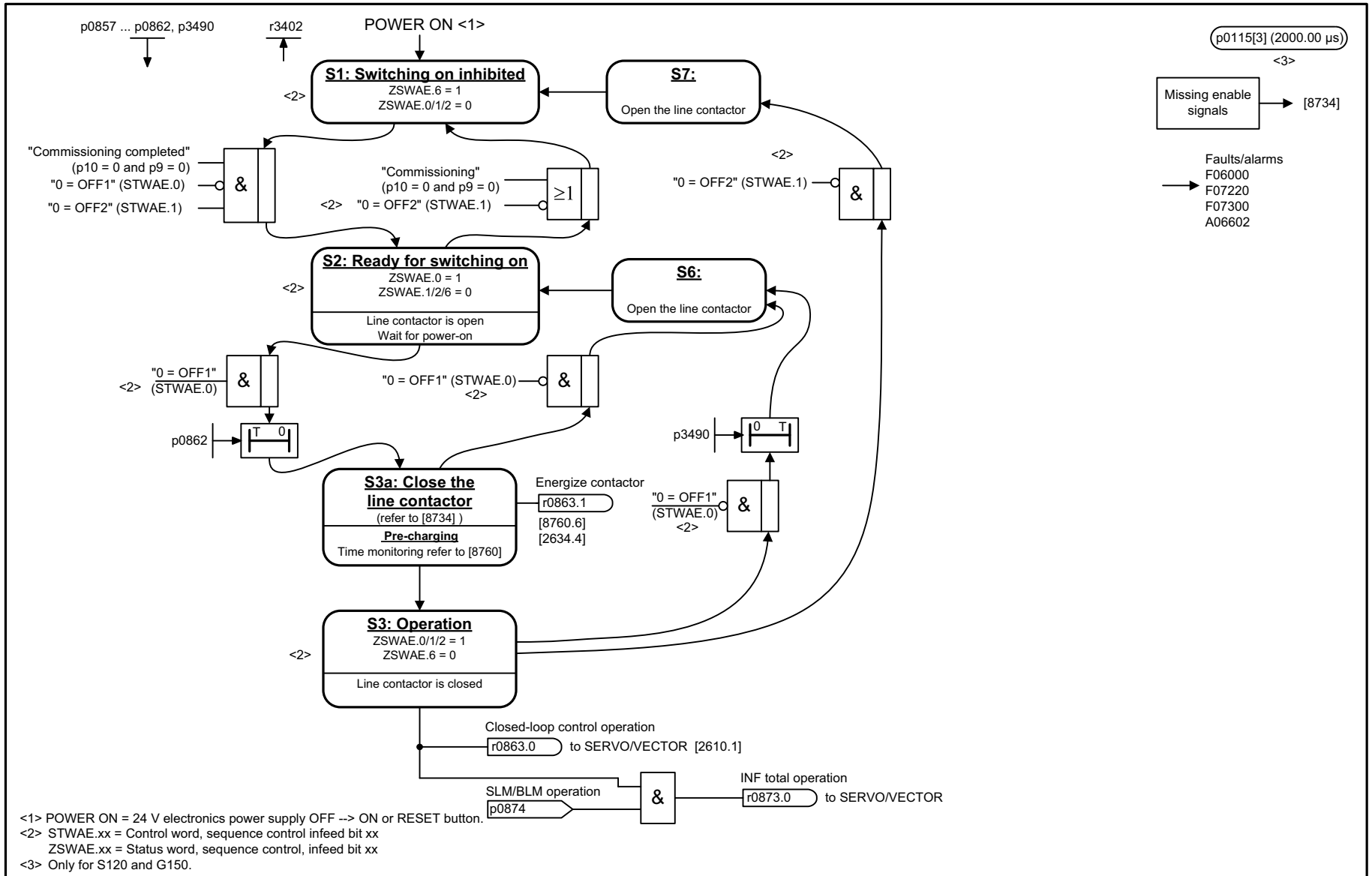
p0115[3] (2000.00 µs)
<2>
ZSW sequence ctrl

	Bit No.	Status word sequence control infeed	
			r0899
[8732] From sequence control	0	**1 = Ready for switching on**	r0899.0
[8732] From sequence control	1	**1 = Ready for operation**	r0899.1
[8732] From sequence control	2	**1 = Operation enabled**	r0899.2
	3	**Reserved**	
[8732] From sequence control	4	**1 = No OFF2 active**	r0899.4
	5	**Reserved**	
[8732] From sequence control	6	**1 = Switching on inhibited**	r0899.6
	7	**Reserved**	
	8	**Reserved**	
Bit 9 = 1 --> Ready to exchange process data	9	**1 = Control requested** <1>	r0899.9
	10	**Reserved**	
[8750] From power unit	11	**1 = Pre-charging completed**	r0899.11 [8760.5]
[8734.4] From line contactor control	12	**1 = Line contactor closed**	r0899.12
	13	**Reserved**	
	14	**Reserved**	
	15	**Reserved**	

<1> The drive object is ready to accept data.
<2> Only for S120 and G150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8726_54_eng.vsd	Function diagram	- 8726 -
Basic Infeed - Status word, sequence control infeed					21.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

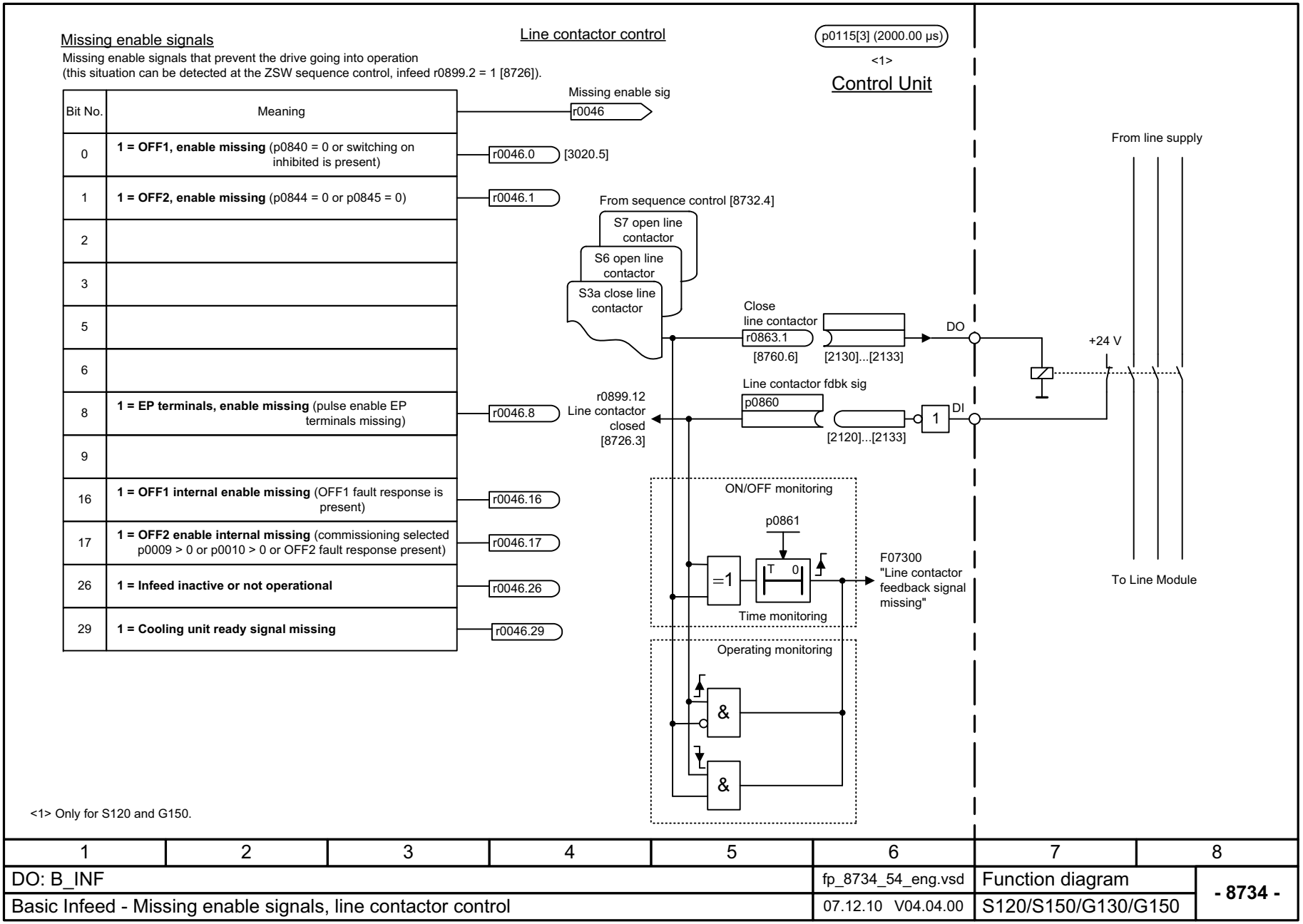


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8732_54_eng.vsd	Function diagram	- 8732 -
Basic Infeed - Sequence control					21.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-255 8732 – Unidad de control

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-256 8734 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8734_54_eng.vsd	Function diagram	- 8734 -
Basic Infeed - Missing enable signals, line contactor control					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

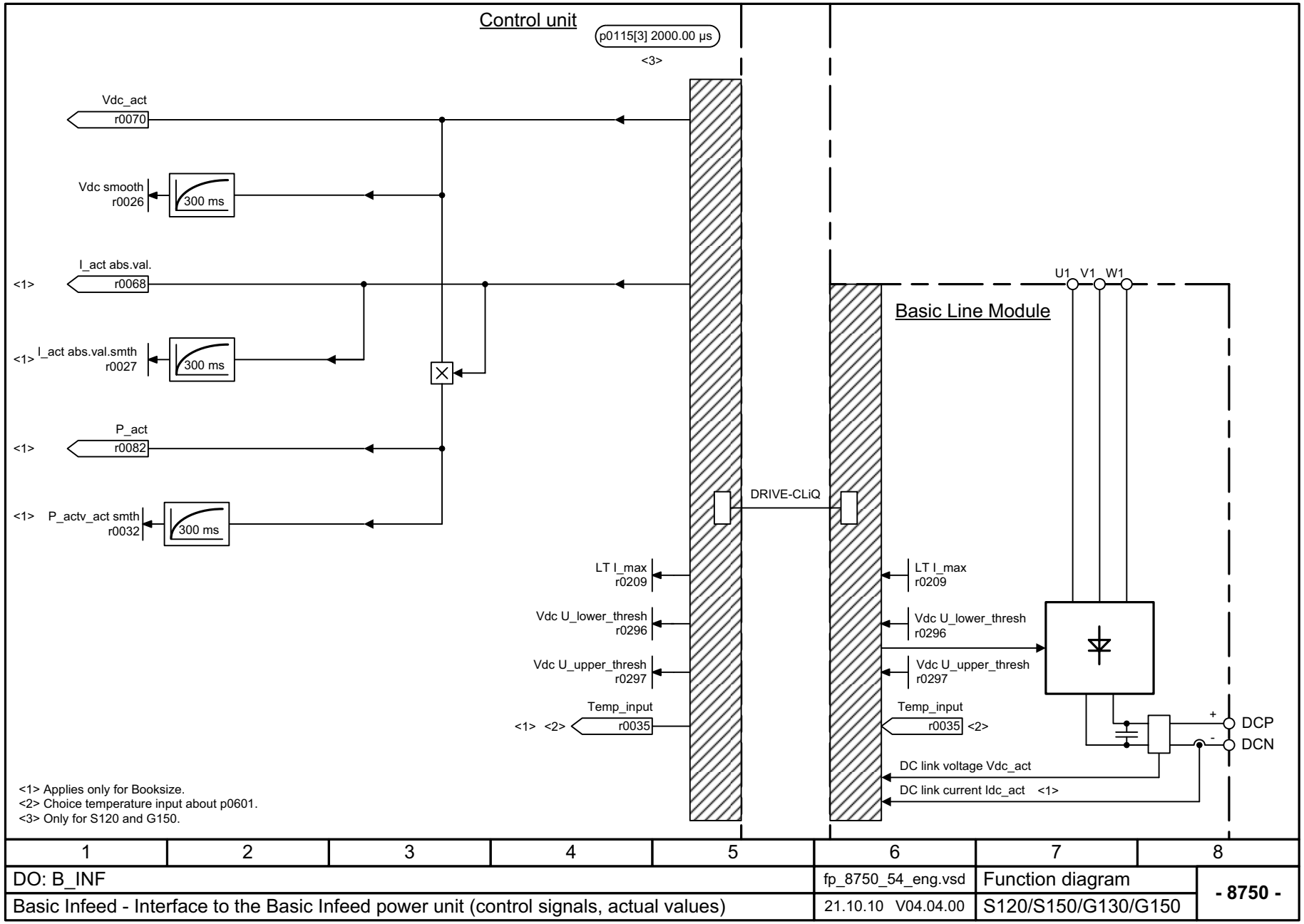
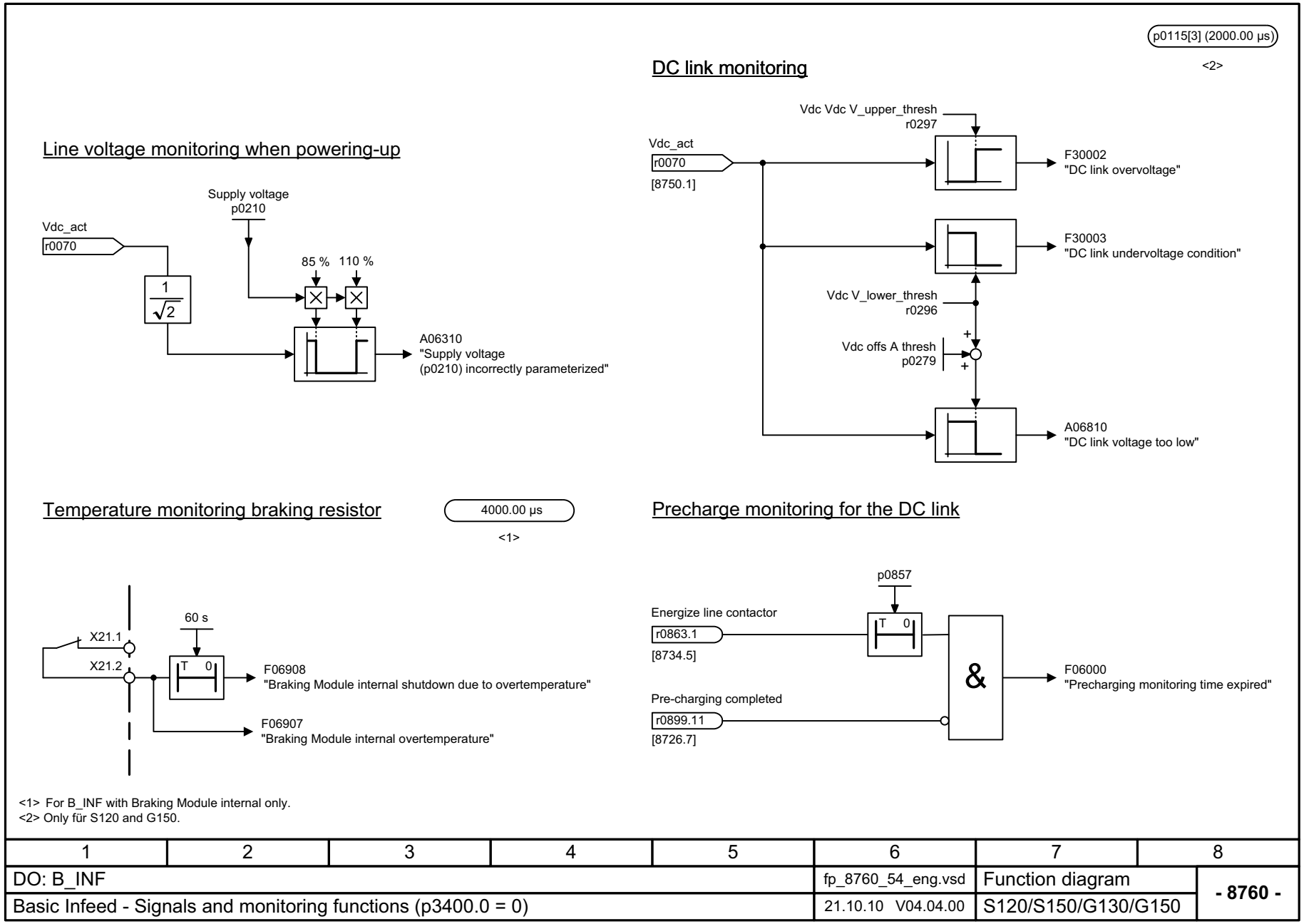


Figura 2-257 8750 – Interfaz para la etapa de potencia de Basic Infeed (señales de mando, valores reales)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For B_INF with Braking Module internal only.
<2> Only für S120 and G150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8760_54_eng.vsd	Function diagram	- 8760 -
Basic Infeed - Signals and monitoring functions (p3400.0 = 0)					21.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-258 8760 – Señales y funciones de vigilancia (p3400.0 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.26 Smart Infeed

Esquemas de funciones

8820 – Palabra de mando Secuenciador alimentación	2-1804
8826 – Palabra de estado Secuenciador alimentación	2-1805
8828 – Palabra de estado Alimentación	2-1806
8832 – Unidad de control	2-1807
8834 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red	2-1808
8850 – Interfaz para Smart Infeed (señales de mando, valores reales)	2-1809
8860 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de la tensión de red	2-1810
8864 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc	2-1811

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

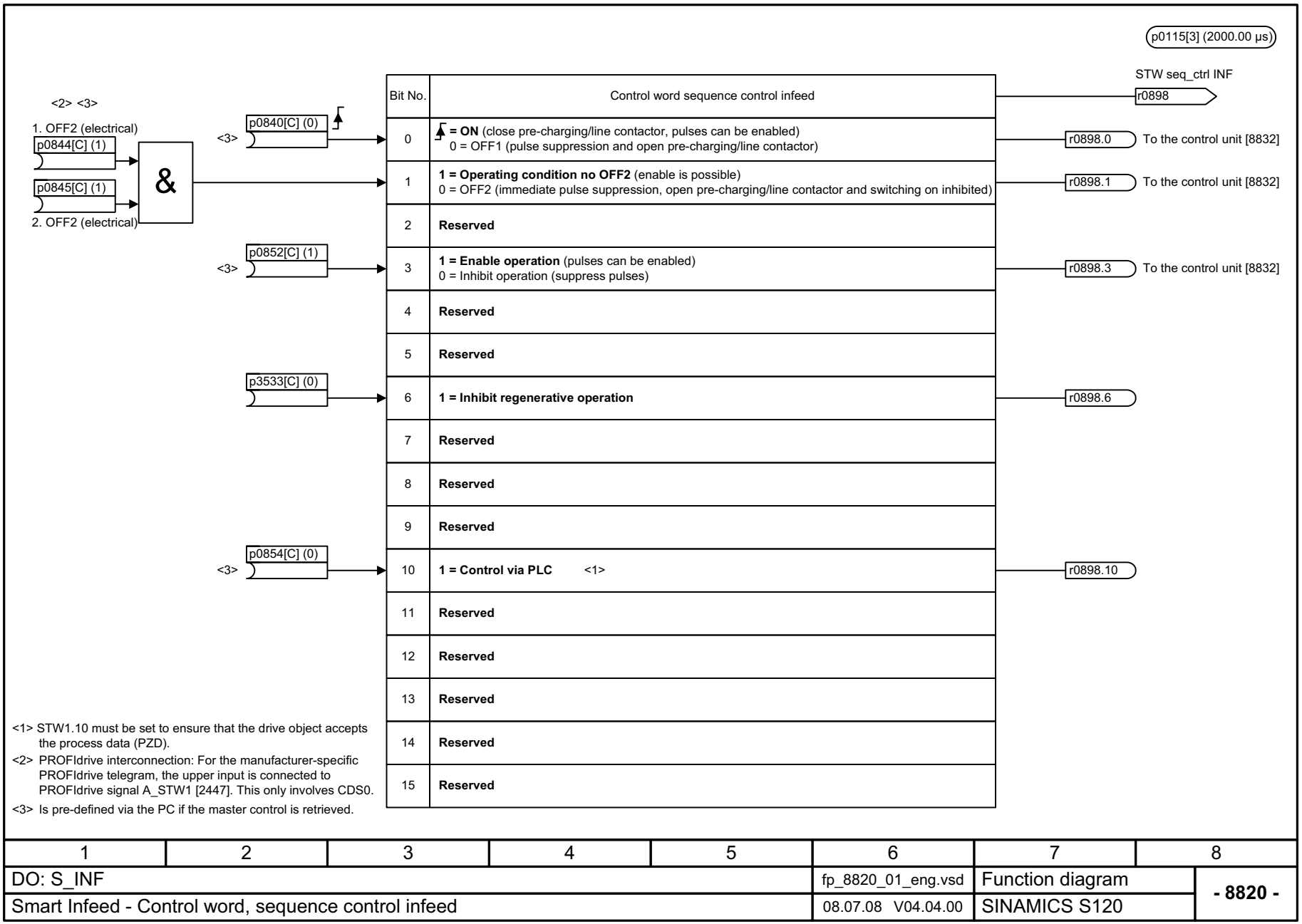


Figura 2-259 8820 – Palabra de mando Secuenciador alimentación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[3] (2000.00 µs)

ZSW sequence ctrl r0899

	Bit No.	Status word sequence control infeed		
[8832] From sequence control	0	**1 = Ready for switching on**	r0899.0	
[8832] From sequence control	1	**1 = Ready for operation**	r0899.1	
[8832] From sequence control	2	**1 = Operation enabled**	r0899.2	
	3	**Reserved**		
[8832] From sequence control	4	**1 = No OFF2 active**	r0899.4	
	5	**Reserved**		
[8832] From sequence control	6	**1 = Switching on inhibited**	r0899.6	
	7	**Reserved**		
	8	**Reserved**		
Bit 9 = 1 --> Ready to exchange process data	9	**1 = Control requested** <1>	r0899.9	
	10	**Reserved**		
[8850] From power unit	11	**1 = Pre-charging completed**	r0899.11	[8864.5]
[8834.4] From line contactor control	12	**1 = Line contactor closed**	r0899.12	
	13	**Reserved**		
	14	**Reserved**		
	15	**Reserved**		

<1> The drive object is ready to accept data.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: S_INF					fp_8826_01_eng.vsd	Function diagram	- 8826 -
Smart Infeed - Status word, sequence control infeed					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-260 8826 – Palabra de estado Secuenciador alimentación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[3] (2000.00 µs)

INF ZSW r3405

Bit No.	Status word, infeed	
0	**1 = Smart Mode active**	r3405.0
1	**1 = Vdc controller active**	r3405.1
2	**1 = Phase failure detected**	r3405.2
3	**1 = Current limit reached**	r3405.3
4	**1 = Infeed operates in the regenerative mode** 0 = Infeed operates in the motoring mode	r3405.4
5	**1 = Motoring mode inhibited**	r3405.5
6	**1 = Regenerative mode inhibited**	r3405.6
7	**Reserved**	
8	**Reserved**	
9	**Reserved**	
10	**Reserved**	
11	**Reserved**	
12	**Reserved**	
13	**Reserved**	
14	**Reserved**	
15	**Reserved**	

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: S_INF					fp_8828_01_eng.vsd	Function diagram	- 8828 -
Smart Infeed - Status word, infeed					14.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-261 8828 – Palabra de estado Alimentación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

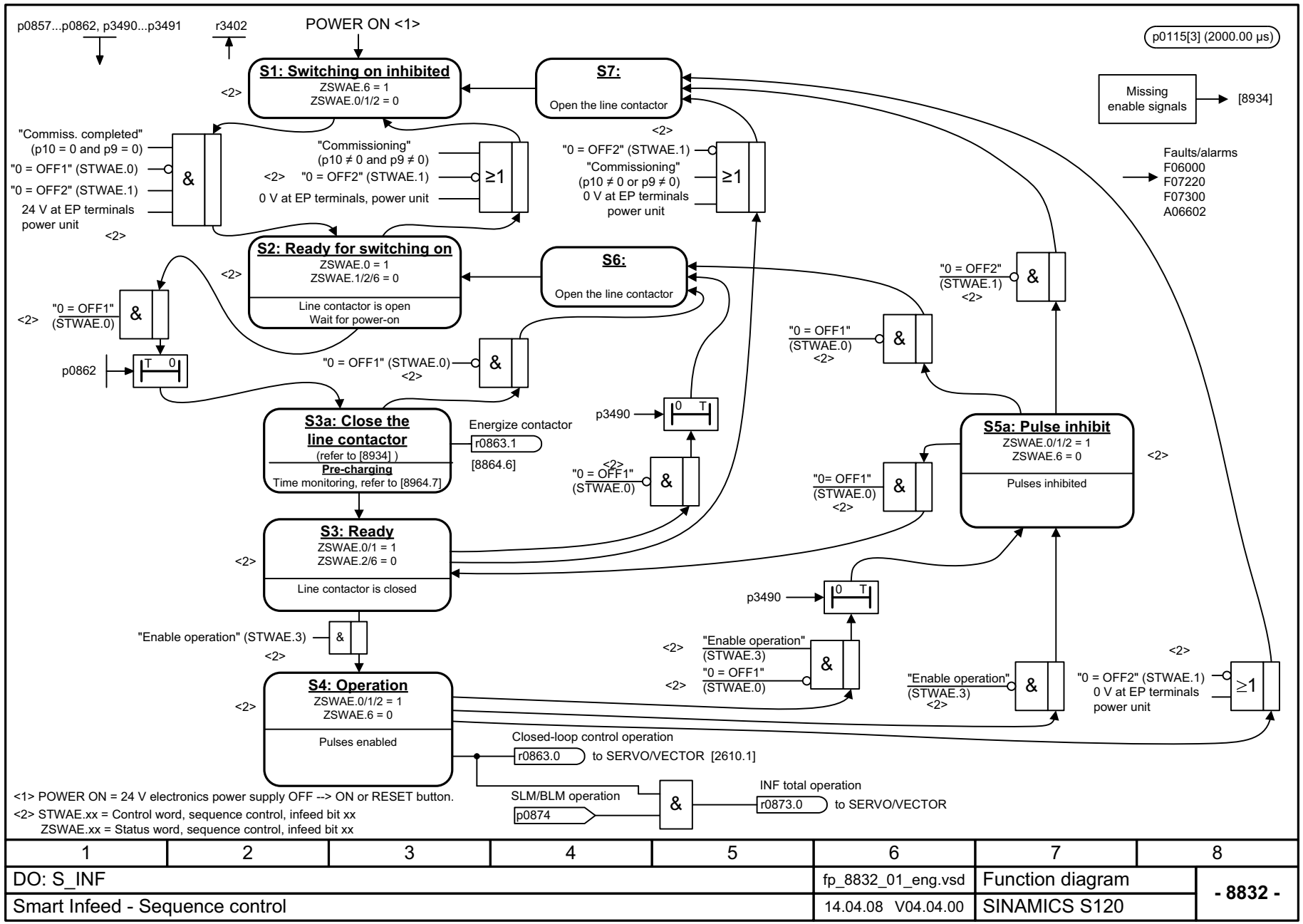
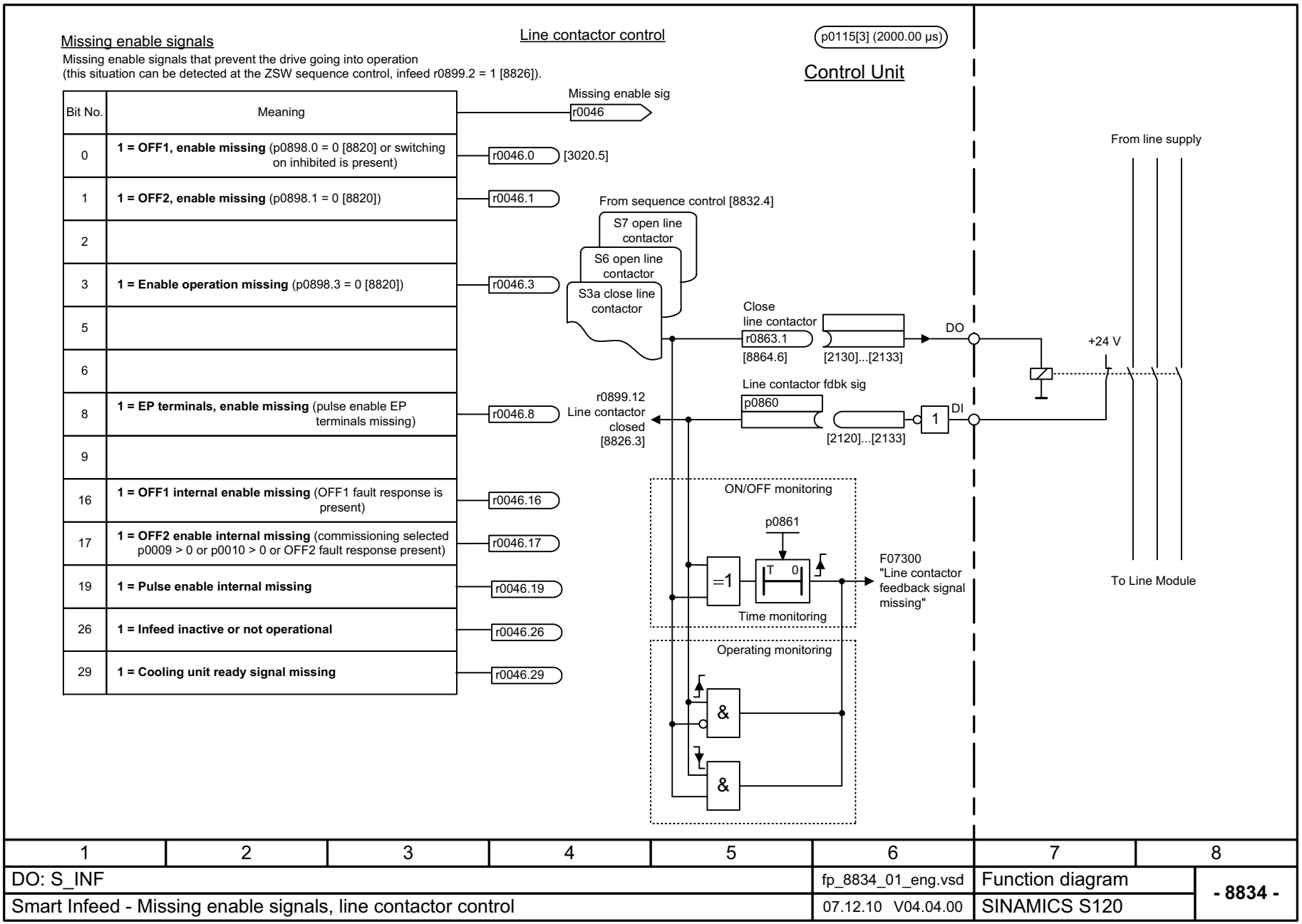


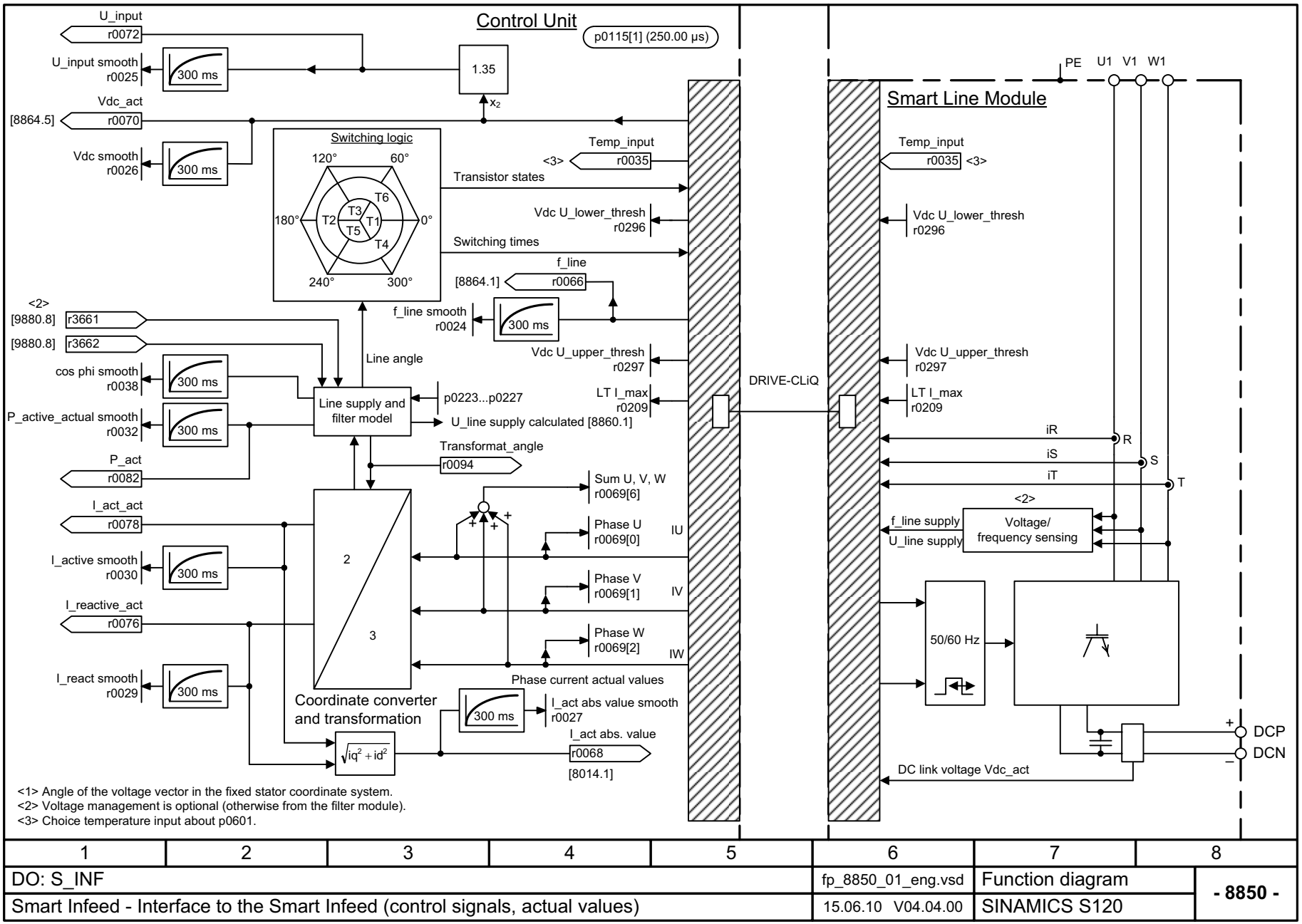
Figura 2-262 8832 – Unidad de control

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-263 8834 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red



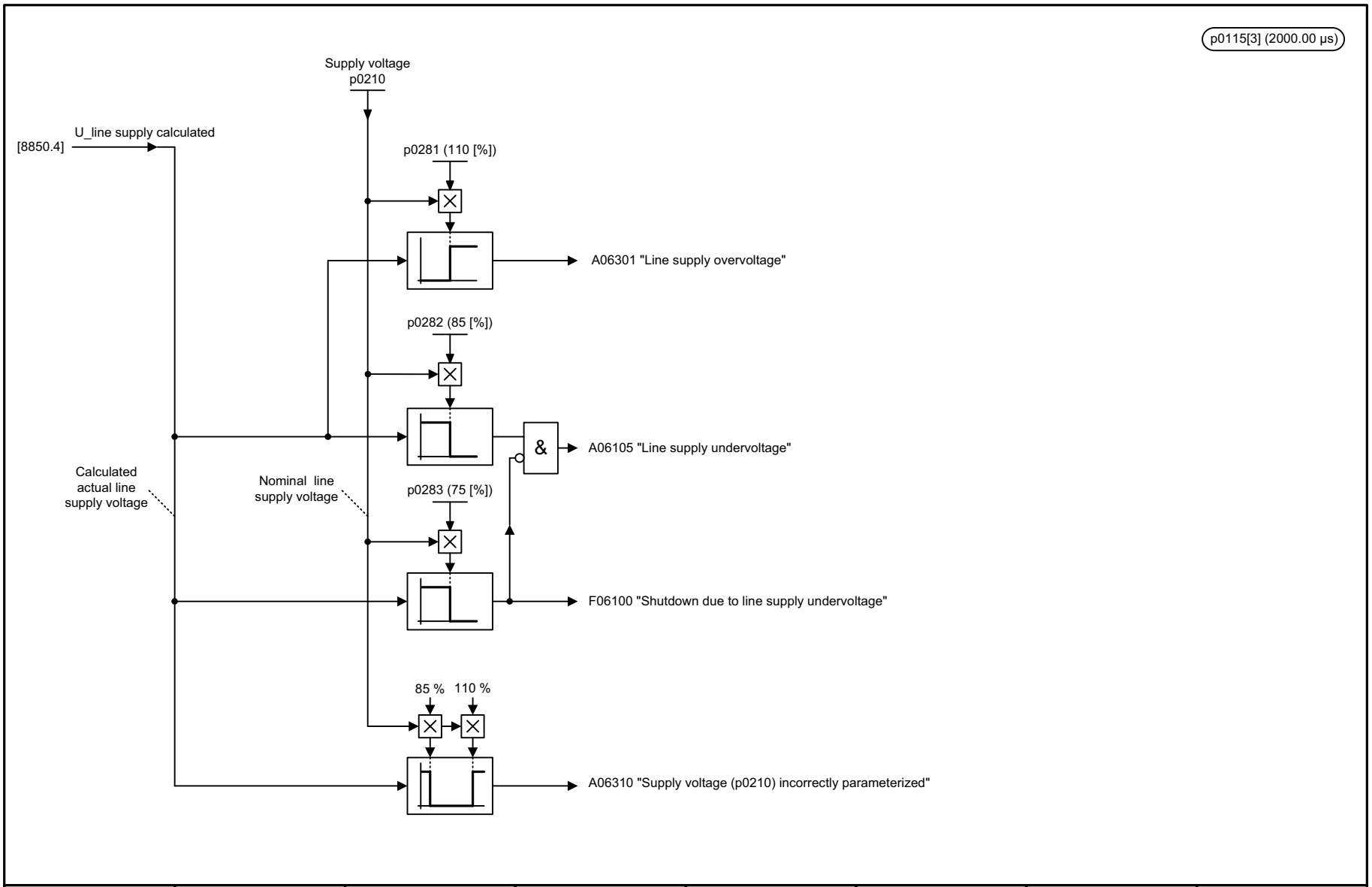
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: S_INF					fp_8850_01_eng.vsd	Function diagram	- 8850 -
Smart Infeed - Interface to the Smart Infeed (control signals, actual values)					15.06.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-264 8850 – Interfaz para Smart Infeed (señales de mando, valores reales)

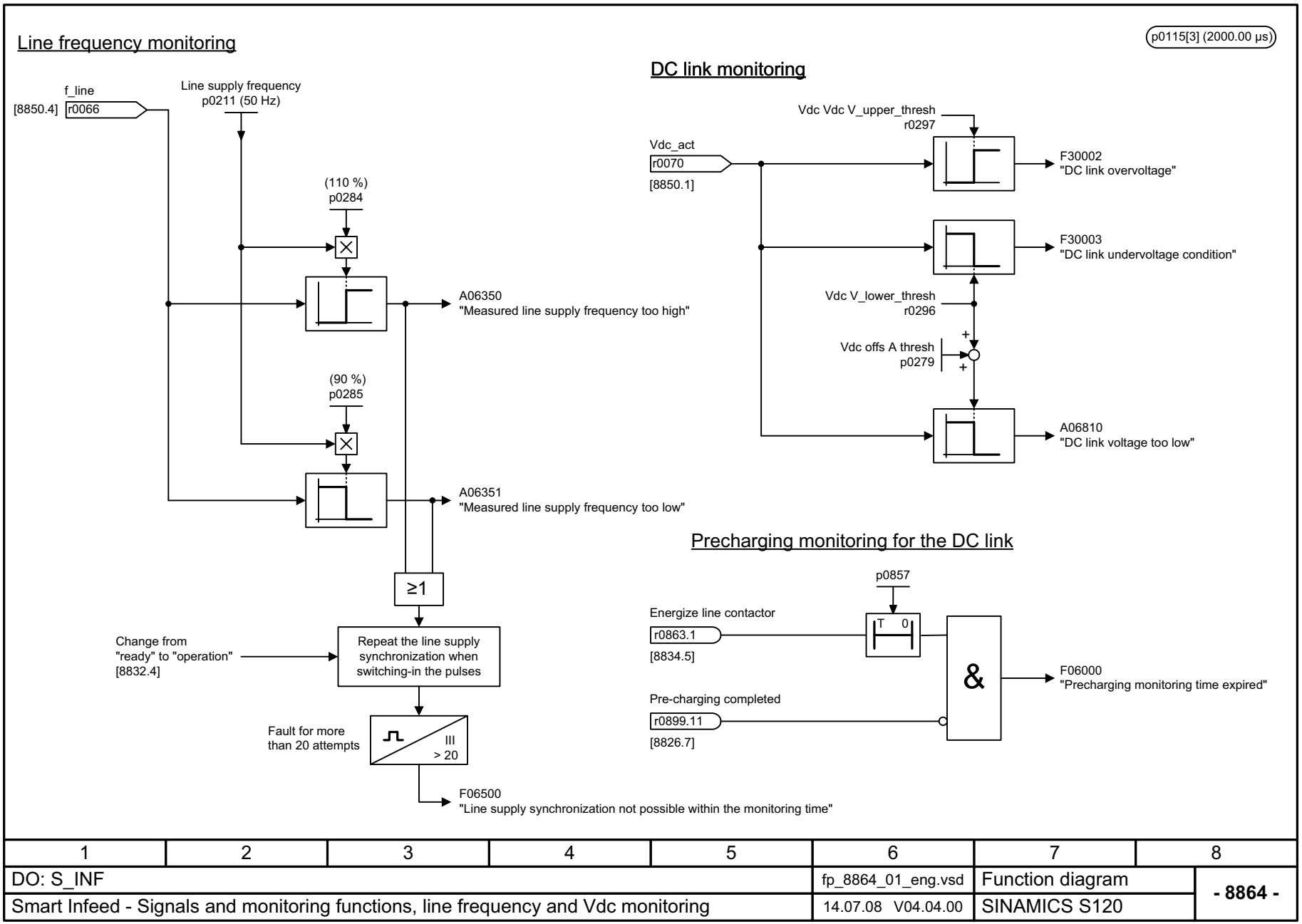
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: S_INF					fp_8860_01_eng.vsd	Function diagram	- 8860 -
Smart Infeed - Signals and monitoring functions, line supply voltage monitoring					29.07.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-265 8860 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de la tensión de red

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: S_INF					fp_8864_01_eng.vsd	Function diagram	- 8864 -
Smart Infeed - Signals and monitoring functions, line frequency and Vdc monitoring					14.07.08 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-266 8864 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.27 Active Infeed

Esquemas de funciones

8920 – Palabra de mando Secuenciador alimentación 2-1813

8926 – Palabra de estado Secuenciador alimentación 2-1814

8928 – Palabra de estado Alimentación 2-1815

8932 – Unidad de control 2-1816

8934 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red 2-1817

8940 – Reg. reserva tasa de modulación/regulador de la tensión circuito intermedio (p3400.0 = 0) 2-1818

8946 – Control anticipativo/regulador de intensidad/etapa de mando (p3400.0 = 0) 2-1819

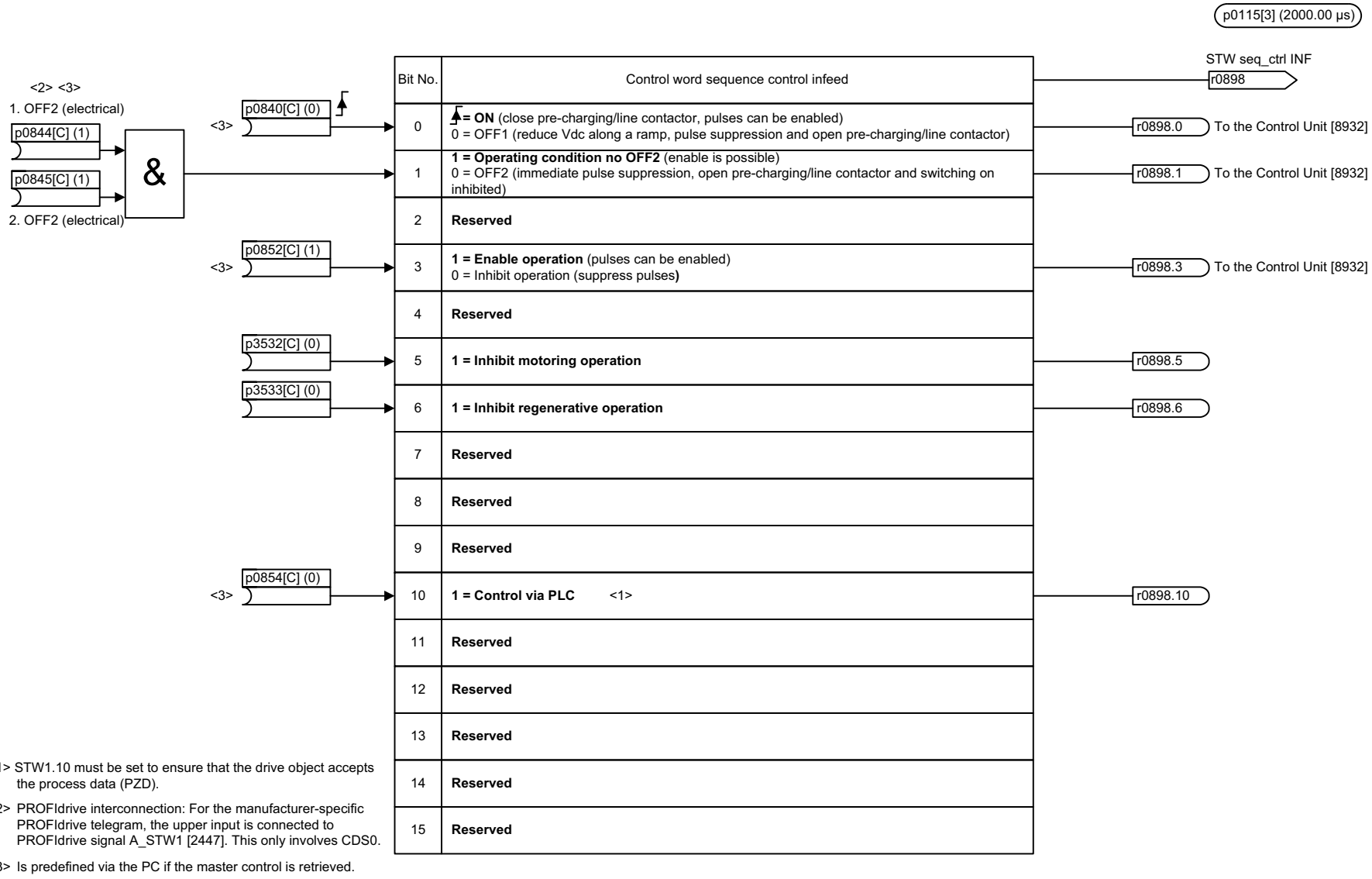
8948 – Maestro/esclavo (r0108.19 = 1) 2-1820

8950 – Interfaz para Active Infeed, señales de mando, valores reales (p3400.0 = 0) 2-1821

8960 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia tensión de red (p3400.0 = 0) 2-1822

8964 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc. (p3400.0 = 0) 2-1823

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).

<2> PROFIdrive interconnection: For the manufacturer-specific PROFIdrive telegram, the upper input is connected to PROFIdrive signal A_STW1 [2447]. This only involves CDS0.

<3> Is predefined via the PC if the master control is retrieved.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8920_55_eng.vsd	Function diagram	- 8920 -
Active Infeed - Control word, sequence control infeed					08.07.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-267 8920 – Palabra de mando Secuenciador alimentación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

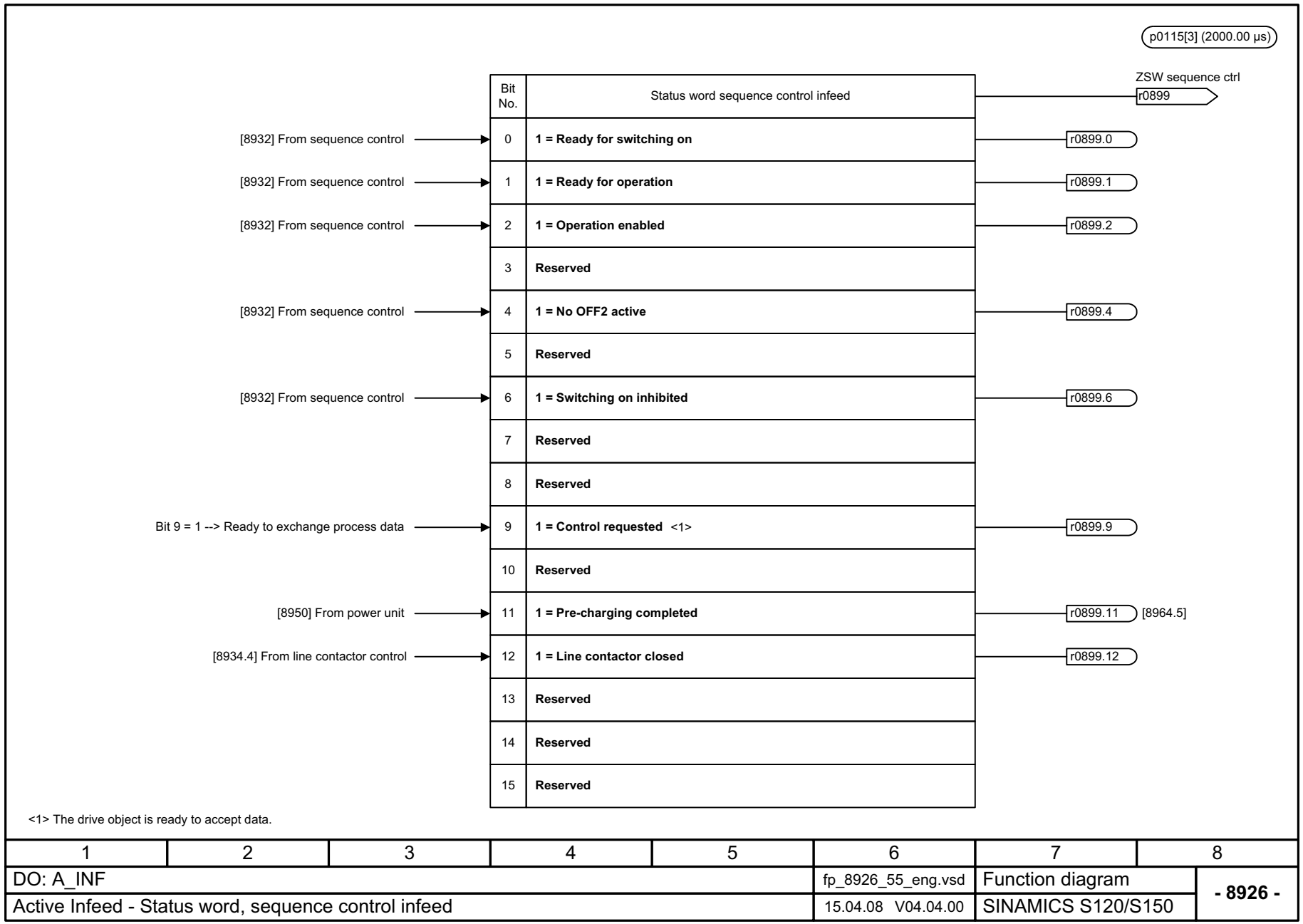


Figura 2-268 8926 – Palabra de estado Secuenciador alimentación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[3] (2000.00 µs)

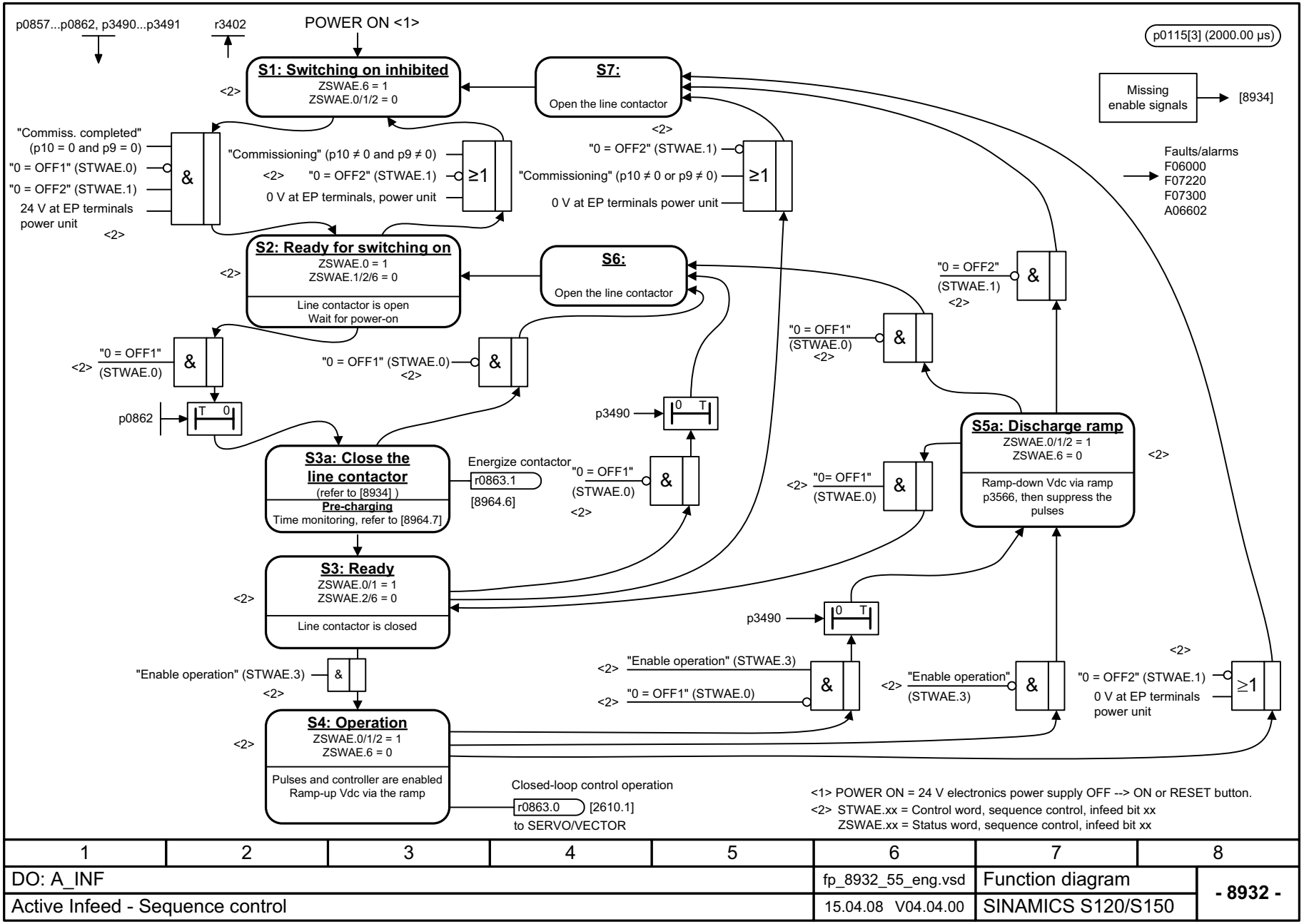
INF ZSW r3405

Bit No.	Status word, infeed	
0	**1 = Smart Mode active**	r3405.0
1	**1 = Vdc controller active**	r3405.1
2	**1 = Phase failure detected**	r3405.2
3	**1 = Current limit reached**	r3405.3
4	**1 = Infeed operates in the regenerative mode** 0 = Infeed operates in the motoring mode	r3405.4
5	**1 = Motoring mode inhibited**	r3405.5
6	**1 = Regenerative mode inhibited**	r3405.6
7	**1 = DC link undervoltage alarm threshold undershot**	r3405.7
8	**Reserved**	
9	**Reserved**	
10	**Reserved**	
11	**Reserved**	
12	**Reserved**	
13	**Reserved**	
14	**Reserved**	
15	**Reserved**	

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8928_55_eng.vsd	Function diagram	- 8928 -
Active Infeed - Status word, infeed					12.12.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-269 8928 – Palabra de estado Alimentación

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

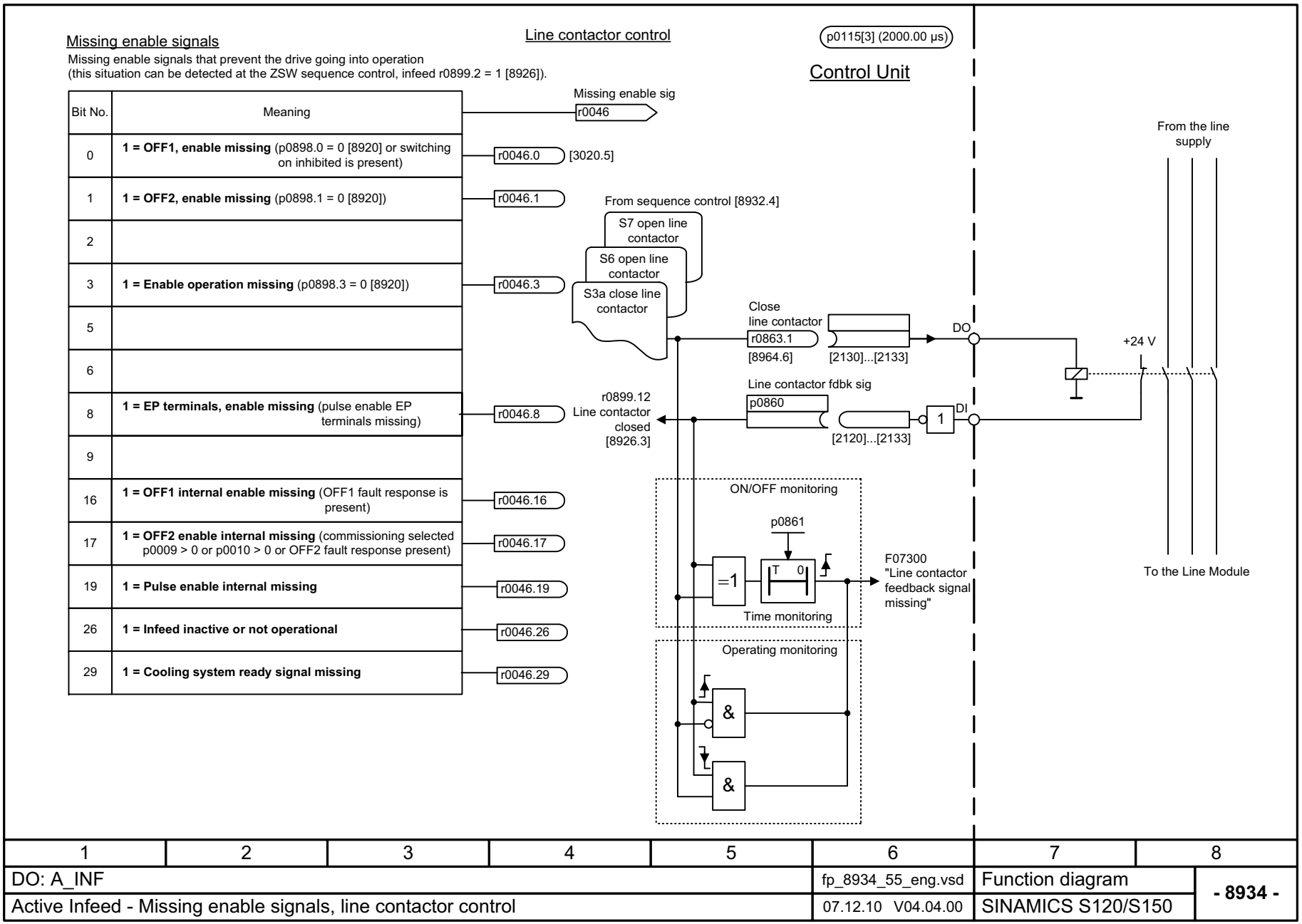


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8932_55_eng.vsd	Function diagram	- 8932 -
Active Infeed - Sequence control					15.04.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-270 8932 – Unidad de control

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

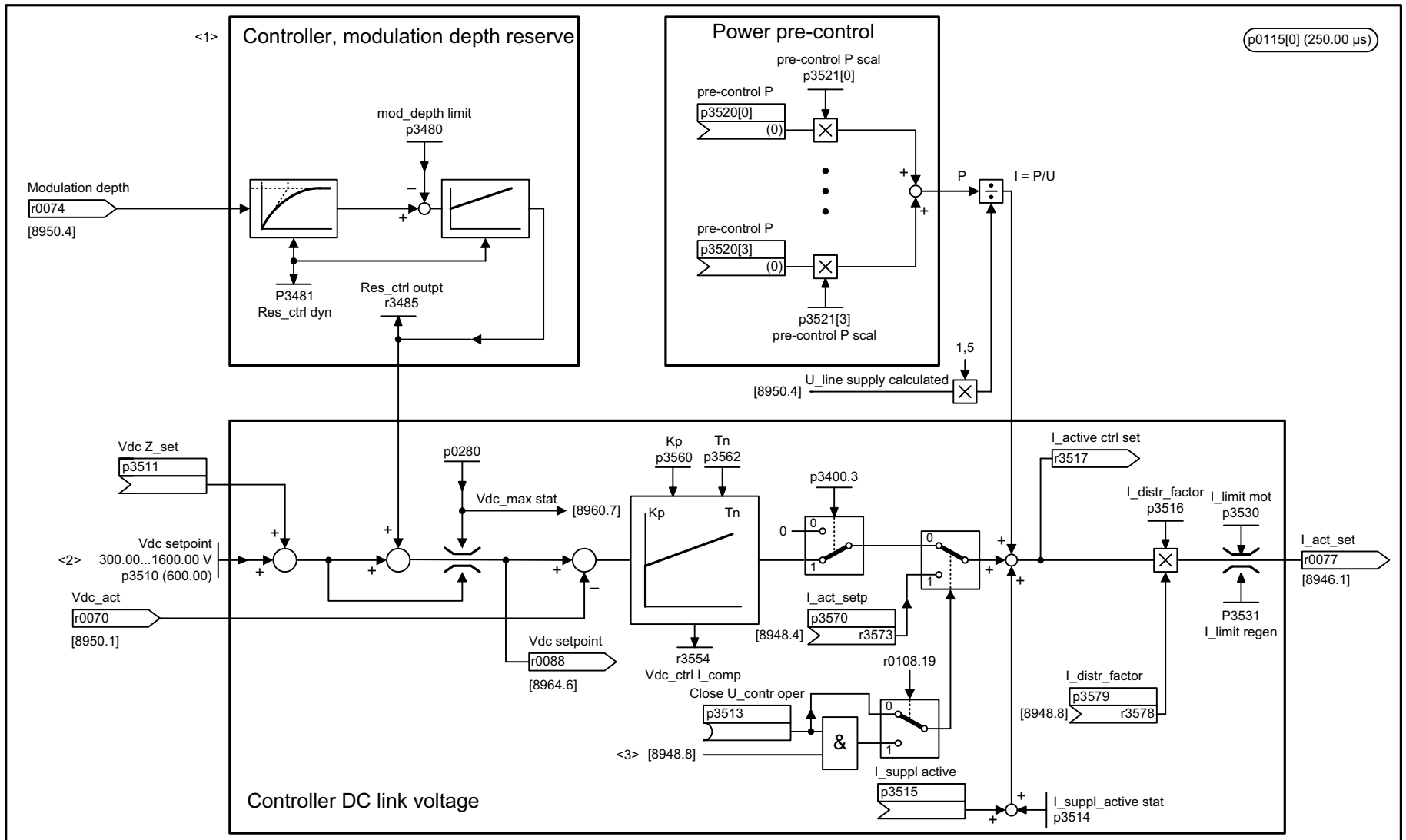
Figura 2-271 8934 – Habilitaciones faltantes, control del contactor de red



Bit No.	Meaning	
0	**1 = OFF1, enable missing** (p0898.0 = 0 [8920] or switching on inhibited is present)	r0046.0
1	**1 = OFF2, enable missing** (p0898.1 = 0 [8920])	r0046.1
2		
3	**1 = Enable operation missing** (p0898.3 = 0 [8920])	r0046.3
5		
6		
8	**1 = EP terminals, enable missing** (pulse enable EP terminals missing)	r0046.8
9		
16	**1 = OFF1 internal enable missing** (OFF1 fault response is present)	r0046.16
17	**1 = OFF2 enable internal missing** (commissioning selected p0009 > 0 or p0010 > 0 or OFF2 fault response present)	r0046.17
19	**1 = Pulse enable internal missing**	r0046.19
26	**1 = Infeed inactive or not operational**	r0046.26
29	**1 = Cooling system ready signal missing**	r0046.29

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8934_55_eng.vsd	Function diagram	- 8934 -
Active Infeed - Missing enable signals, line contactor control					07.12.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> This controller increases (boosts) the DC link voltage when the modulation depth limit has been reached (p3480).

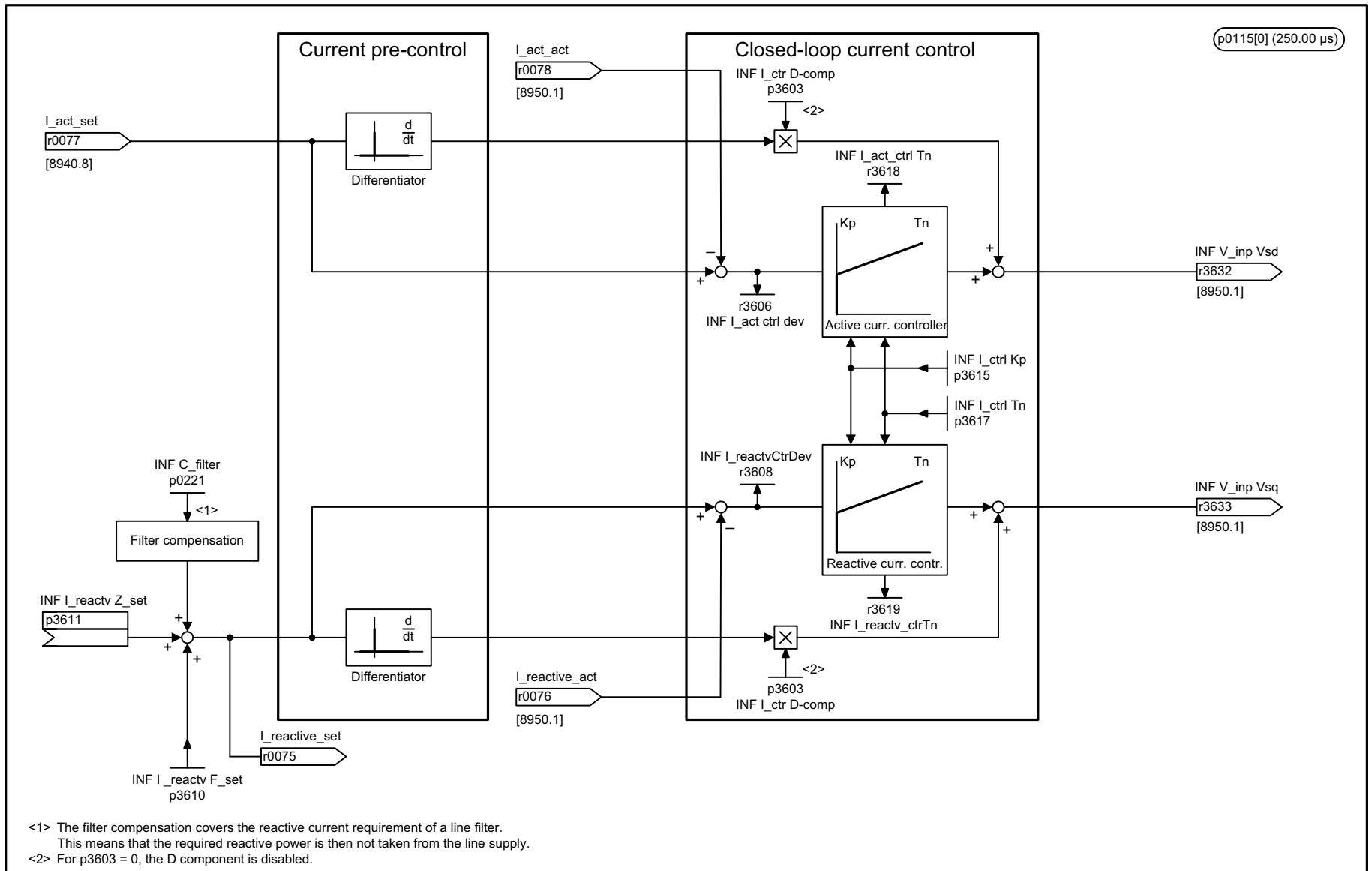
<2> When the pulses are enabled, the DC link voltage is ramped (p3566) from the actual value to the setpoint p3510.

<3> Applies only if the " Master/slave“ function module is activated (r0108.19 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8940_55_eng.vsd	Function diagram	- 8940 -
Active Infeed - Controller modulation depth reserve / controller DC link voltage (p3400.0 = 0)					07.12.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-272 8940 – Reg. reserva tasa de modulación/regulador de la tensión circuito intermedio (p3400.0 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

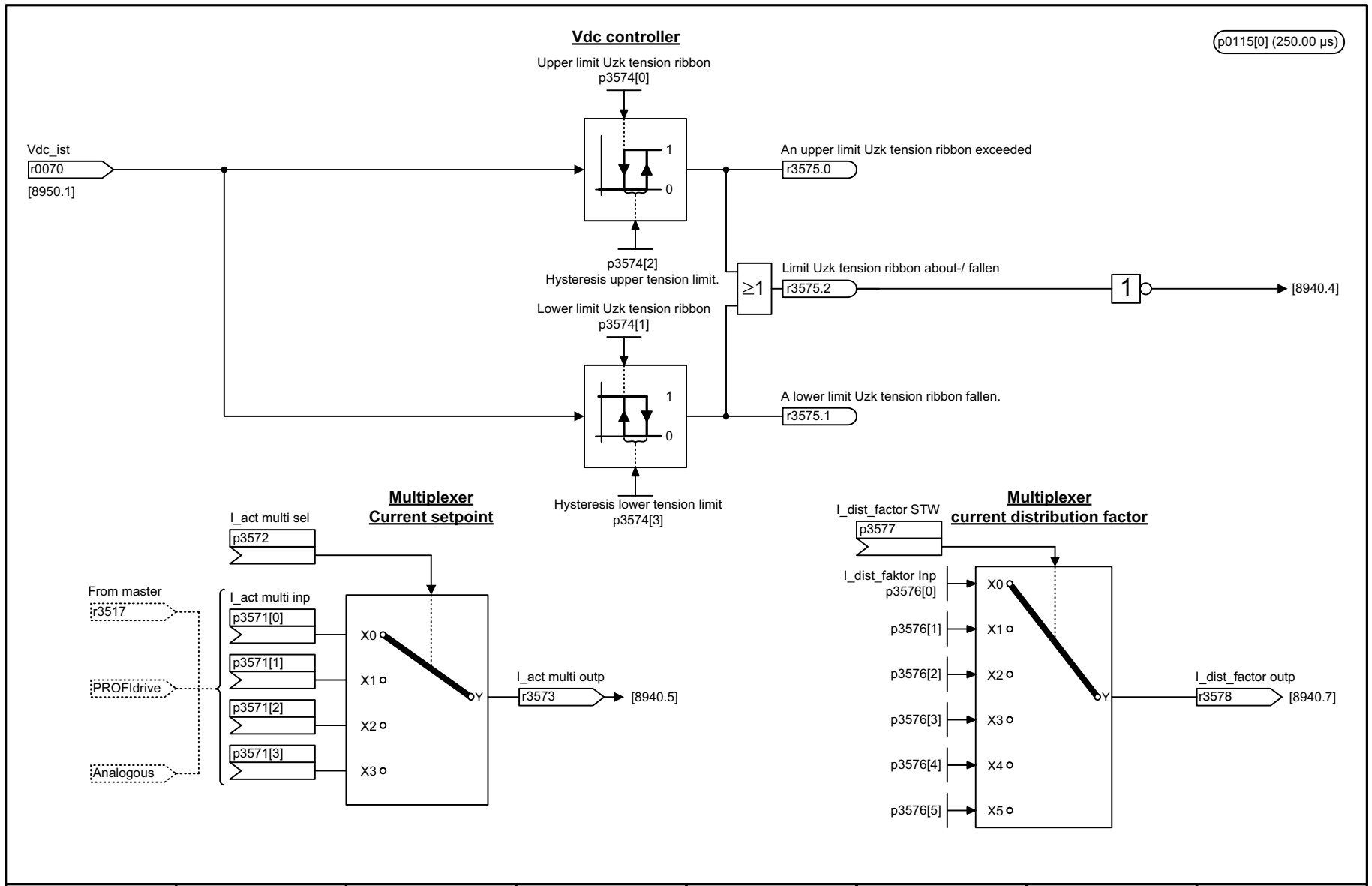


<1> The filter compensation covers the reactive current requirement of a line filter.
This means that the required reactive power is then not taken from the line supply.
<2> For p3603 = 0, the D component is disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8946_55_eng.vsd	Function diagram	- 8946 -
Active Infeed - Current pre-control / current controller / gating unit (p3400.0 = 0)					21.10.09 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-273 8946 – Control anticipativo/regulador de intensidad/etapa de mando (p3400.0 = 0)

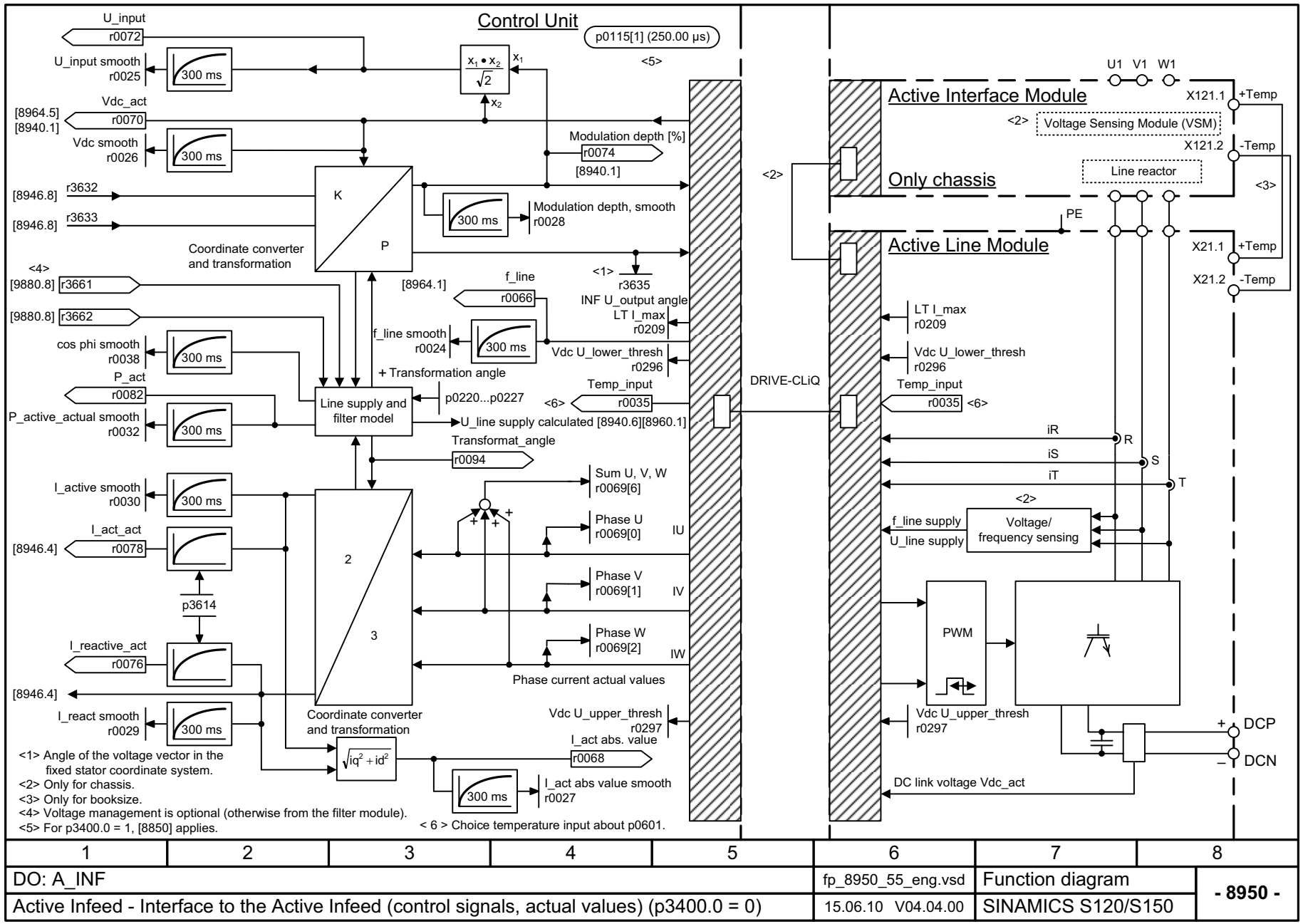
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8948_55_eng.vsd	Function diagram	- 8948 -
Active Infeed - Master / slave (r0108.19 = 1)					07.12.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-274 8948 – Maestro/esclavo (r0108.19 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8950_55_eng.vsd	Function diagram	- 8950 -
Active Infeed - Interface to the Active Infeed (control signals, actual values) (p3400.0 = 0)					15.06.10 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-275 8950 – Interfaz para Active Infeed, señales de mando, valores reales (p3400.0 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

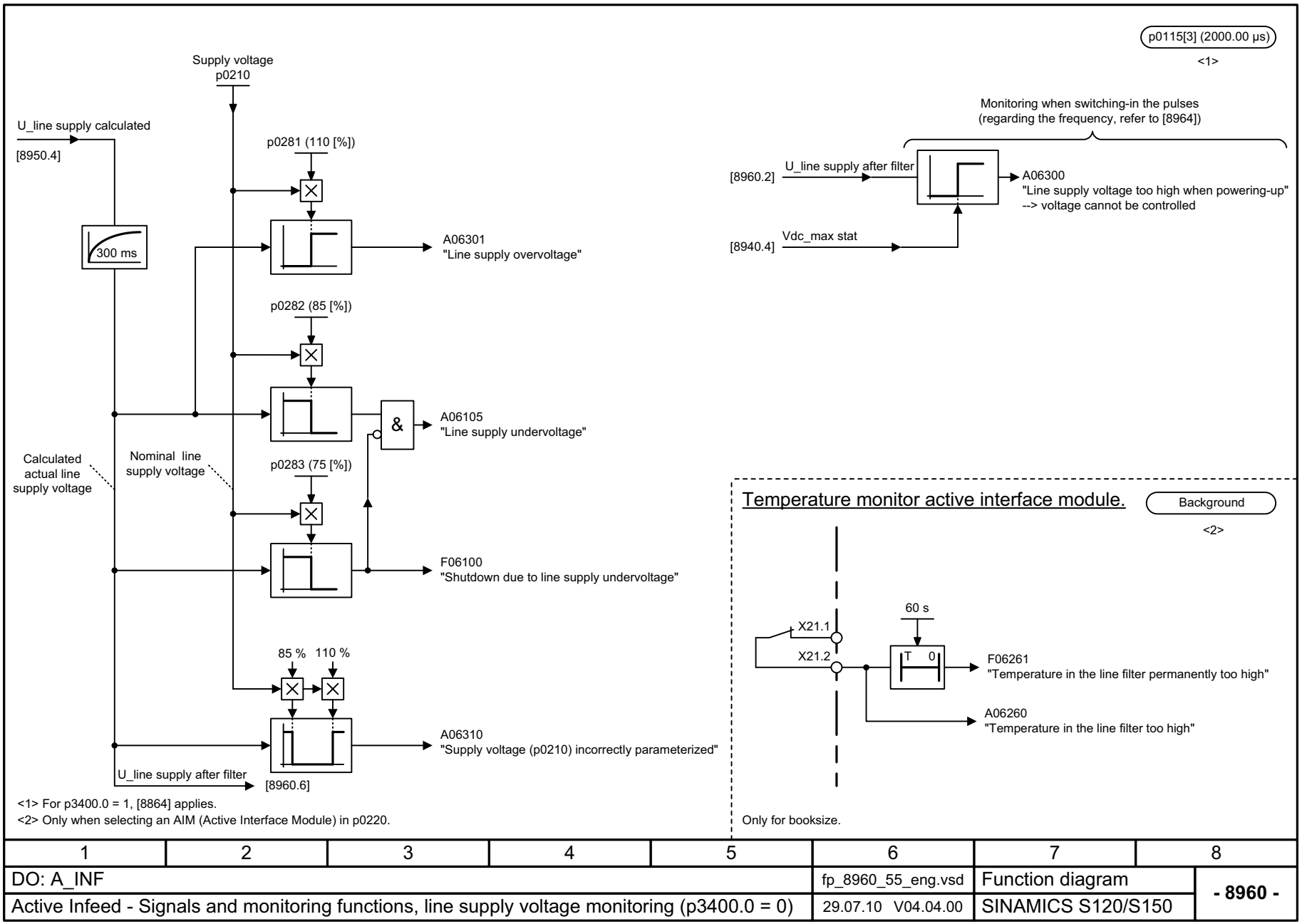
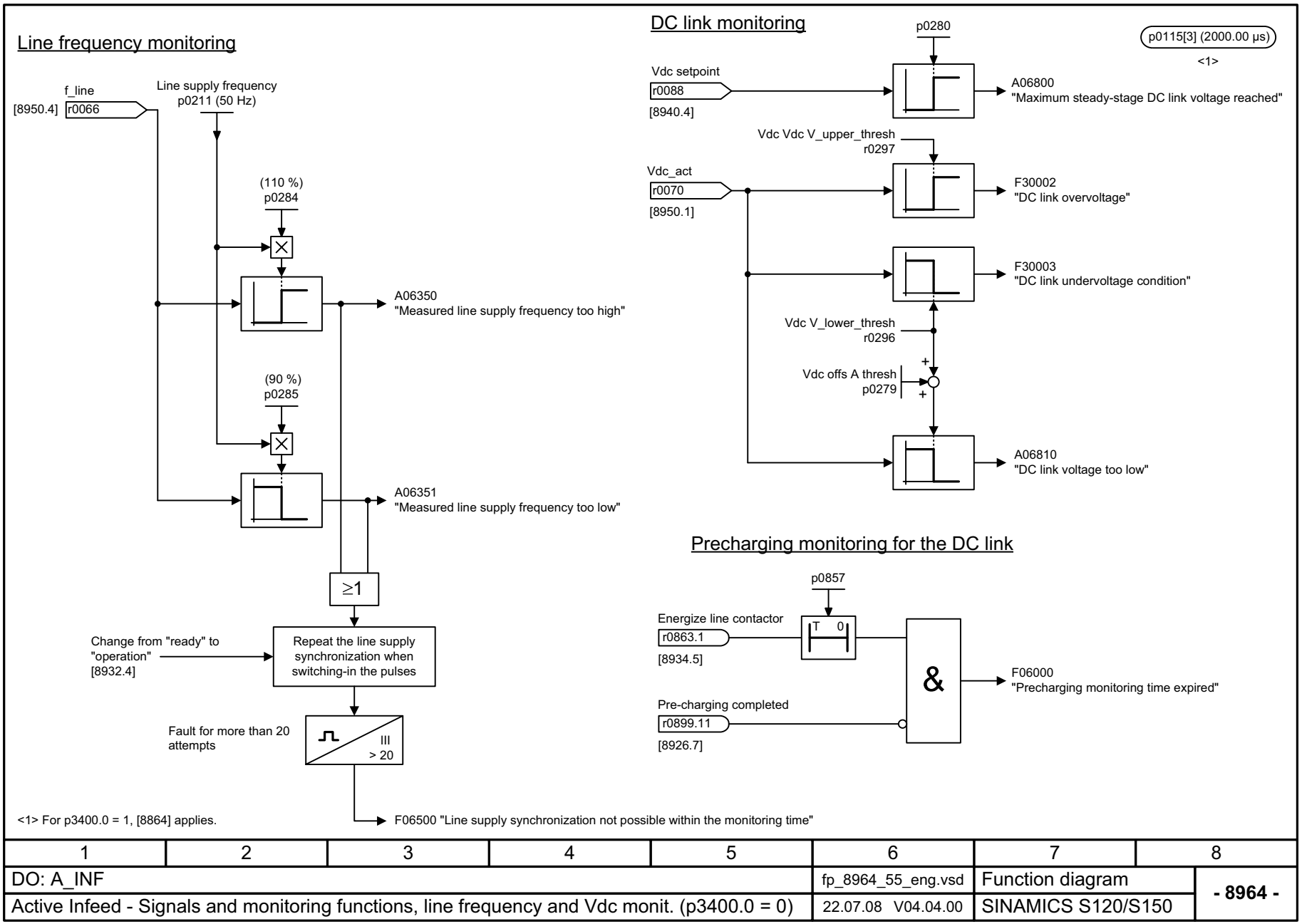


Figura 2-276 8960 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia tensión de red (p3400.0 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF					fp_8964_55_eng.vsd	Function diagram	- 8964 -
Active Infeed - Signals and monitoring functions, line frequency and Vdc monit. (p3400.0 = 0)					22.07.08 V04.04.00	SINAMICS S120/S150	

Figura 2-277 8964 – Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc. (p3400.0 = 0)

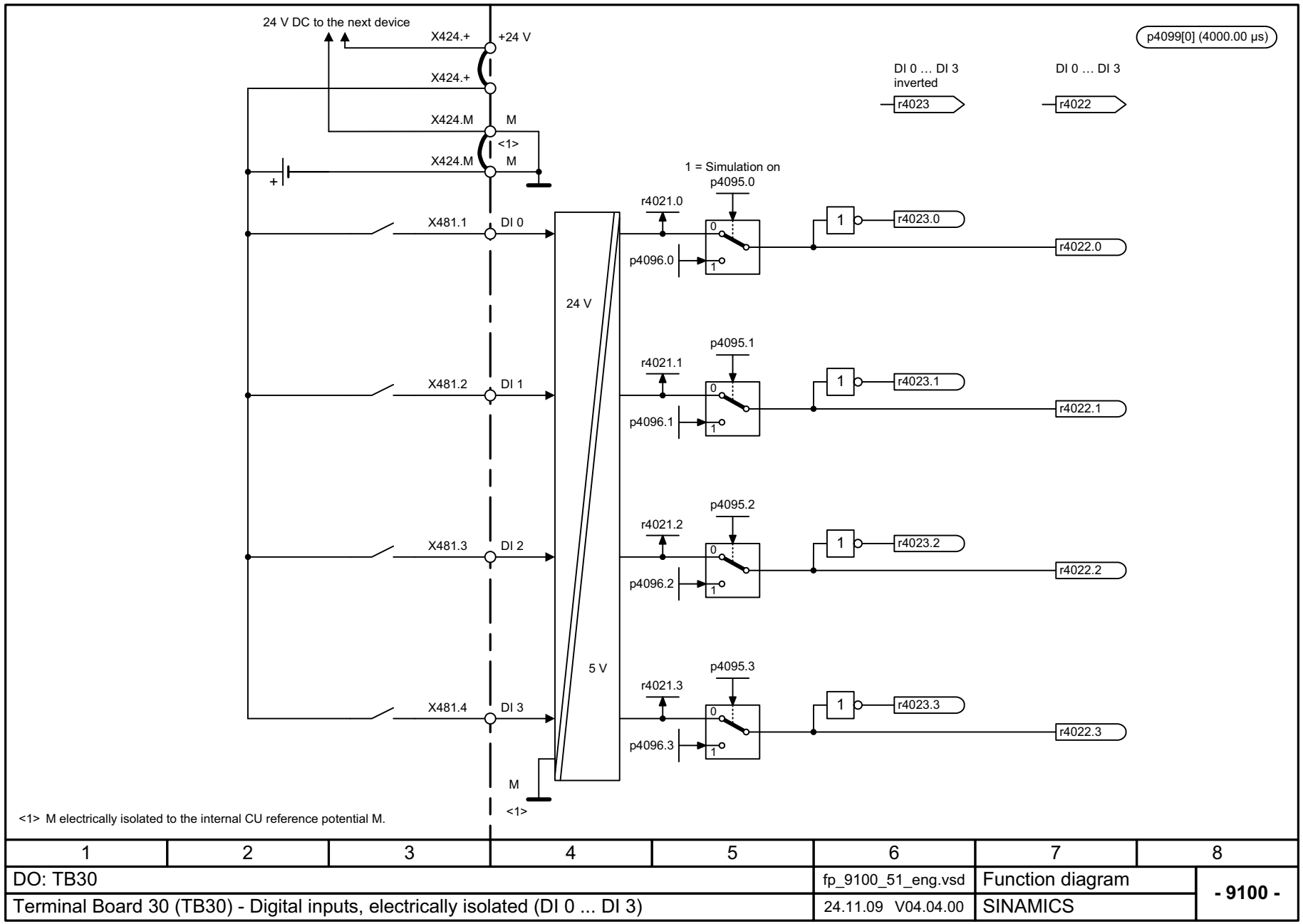
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.28 Terminal Board 30 (TB30)

Esquemas de funciones

9100 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3)	2-1825
9102 – Salidas digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 3)	2-1826
9104 – Entradas analógicas (AI 0 ... AI 1)	2-1827
9106 – Salidas analógicas (AO 0 ... AO 1)	2-1828

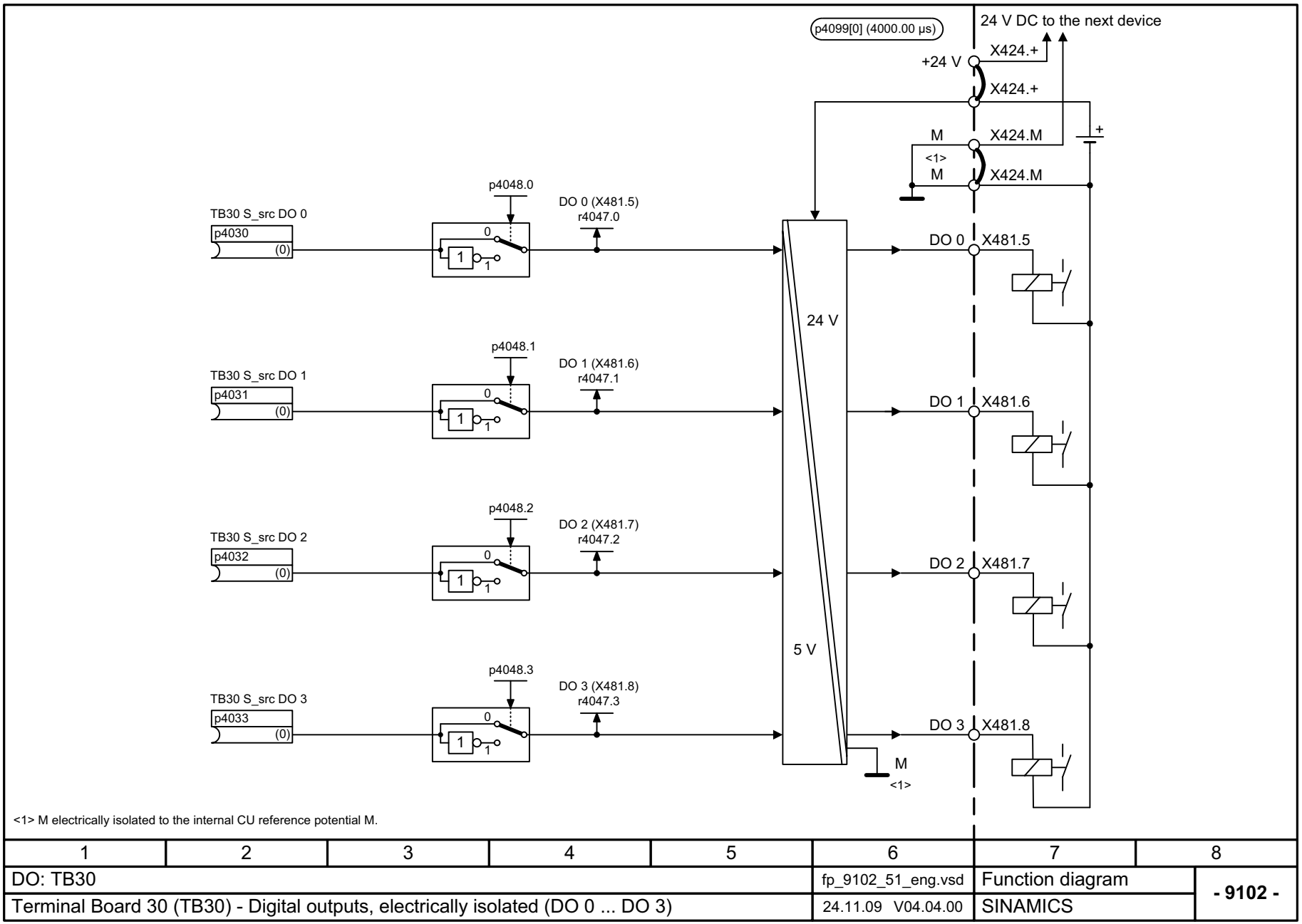
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_9100_51_eng.vsd	Function diagram	- 9100 -
Terminal Board 30 (TB30) - Digital inputs, electrically isolated (DI 0 ... DI 3)					24.11.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-278 9100 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

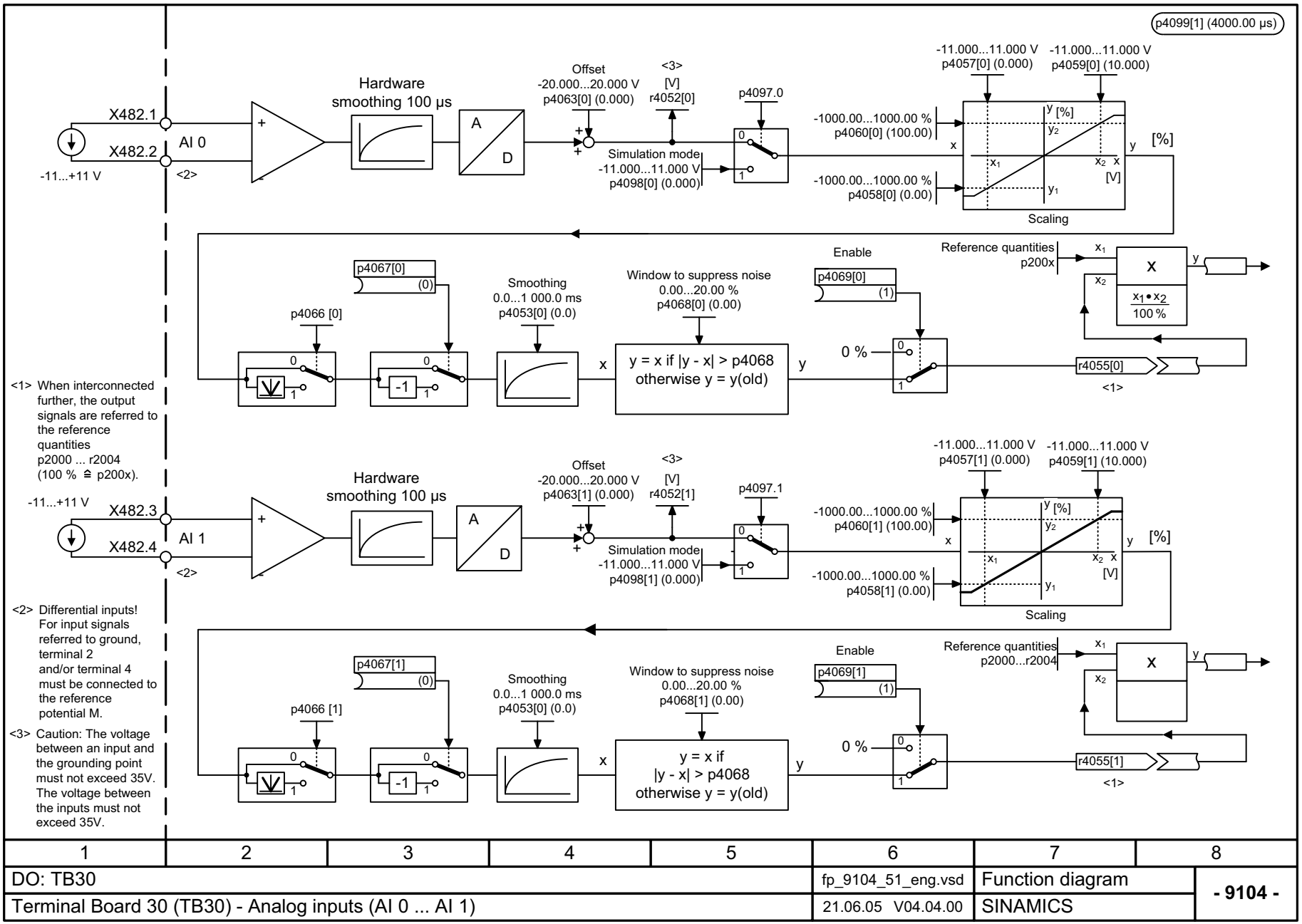


<1> M electrically isolated to the internal CU reference potential M.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_9102_51_eng.vsd	Function diagram	- 9102 -
Terminal Board 30 (TB30) - Digital outputs, electrically isolated (DO 0 ... DO 3)					24.11.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-279 9102 – Salidas digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> When interconnected further, the output signals are referred to the reference quantities p2000 ... r2004 (100 % ≙ p200x).

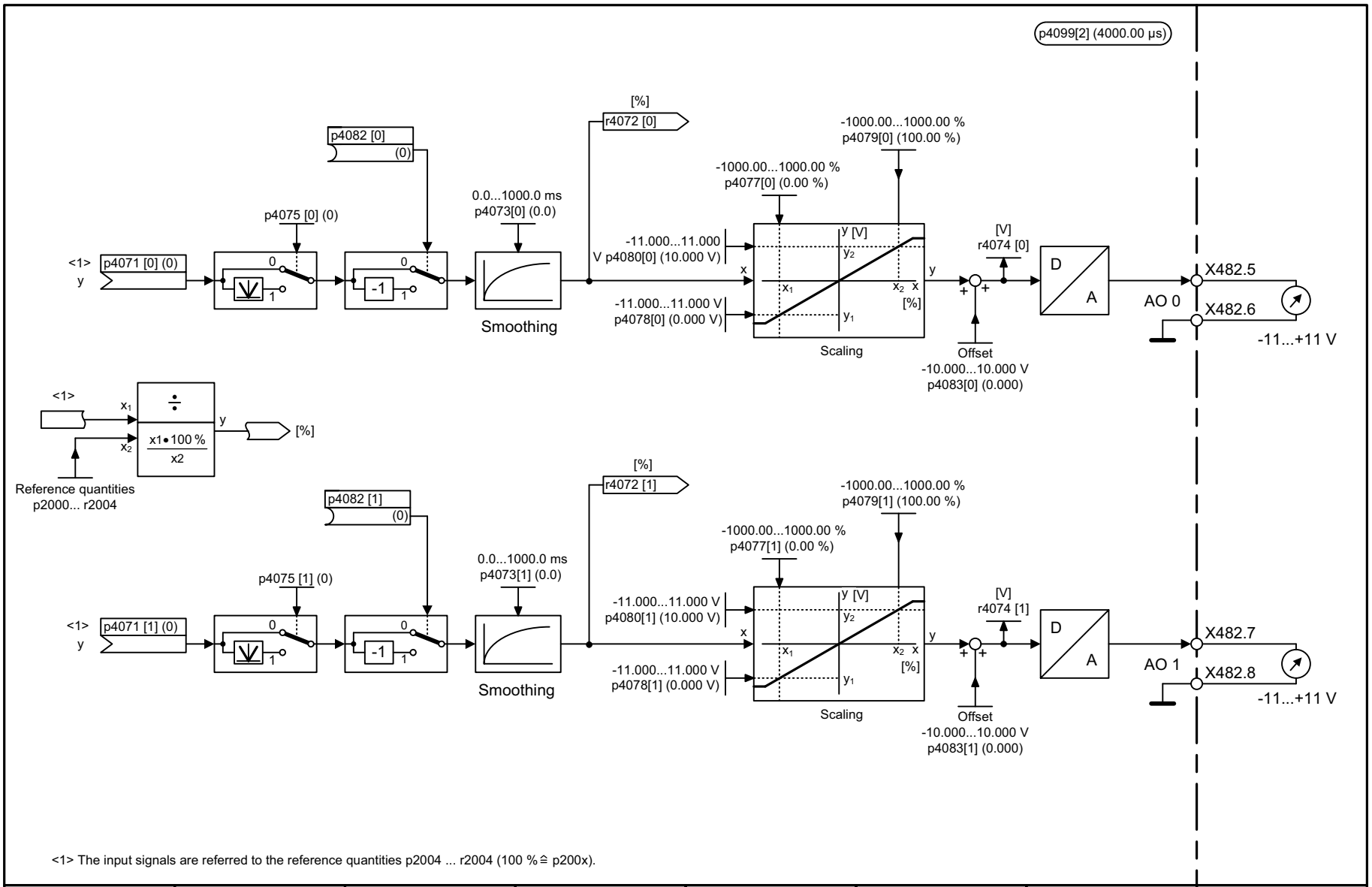
<2> Differential inputs! For input signals referred to ground, terminal 2 and/or terminal 4 must be connected to the reference potential M.

<3> Caution: The voltage between an input and the grounding point must not exceed 35V. The voltage between the inputs must not exceed 35V.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_9104_51_eng.vsd	Function diagram	- 9104 -
Terminal Board 30 (TB30) - Analog inputs (AI 0 ... AI 1)					21.06.05 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-280 9104 – Entradas analógicas (AI 0 ... AI 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The input signals are referred to the reference quantities p2004 ... r2004 (100 %≙ p200x).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_9106_51_eng.vsd	Function diagram	- 9106 -
Terminal Board 30 (TB30) - Analog outputs (AO 0 ... AO 1)					25.10.05 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-281 9106 – Salidas analógicas (AO 0 ... AO 1)

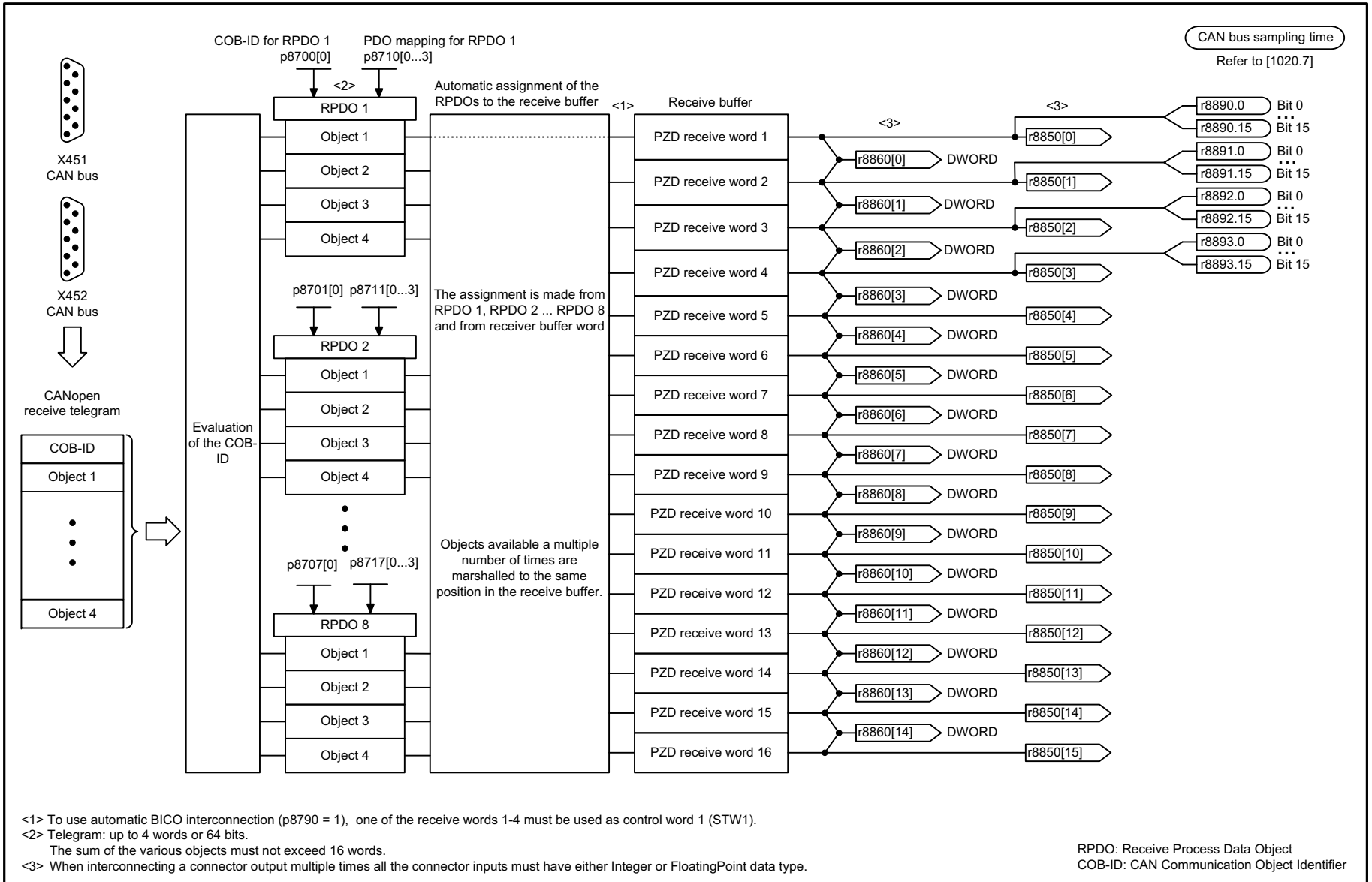
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.29 Communication Board CAN10 (CBC10)

Esquemas de funciones

9204 – Telegrama de recepción Mapping PDO libre (p8744 = 2)	2-1830
9206 – Telegrama de recepción Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-1831
9208 – Telegrama de emisión Mapping PDO libre (p8744 = 2)	2-1832
9210 – Telegrama de emisión Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-1833
9220 – Palabra de mando CANopen	2-1834
9226 – Palabra de estado CANopen	2-1835

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



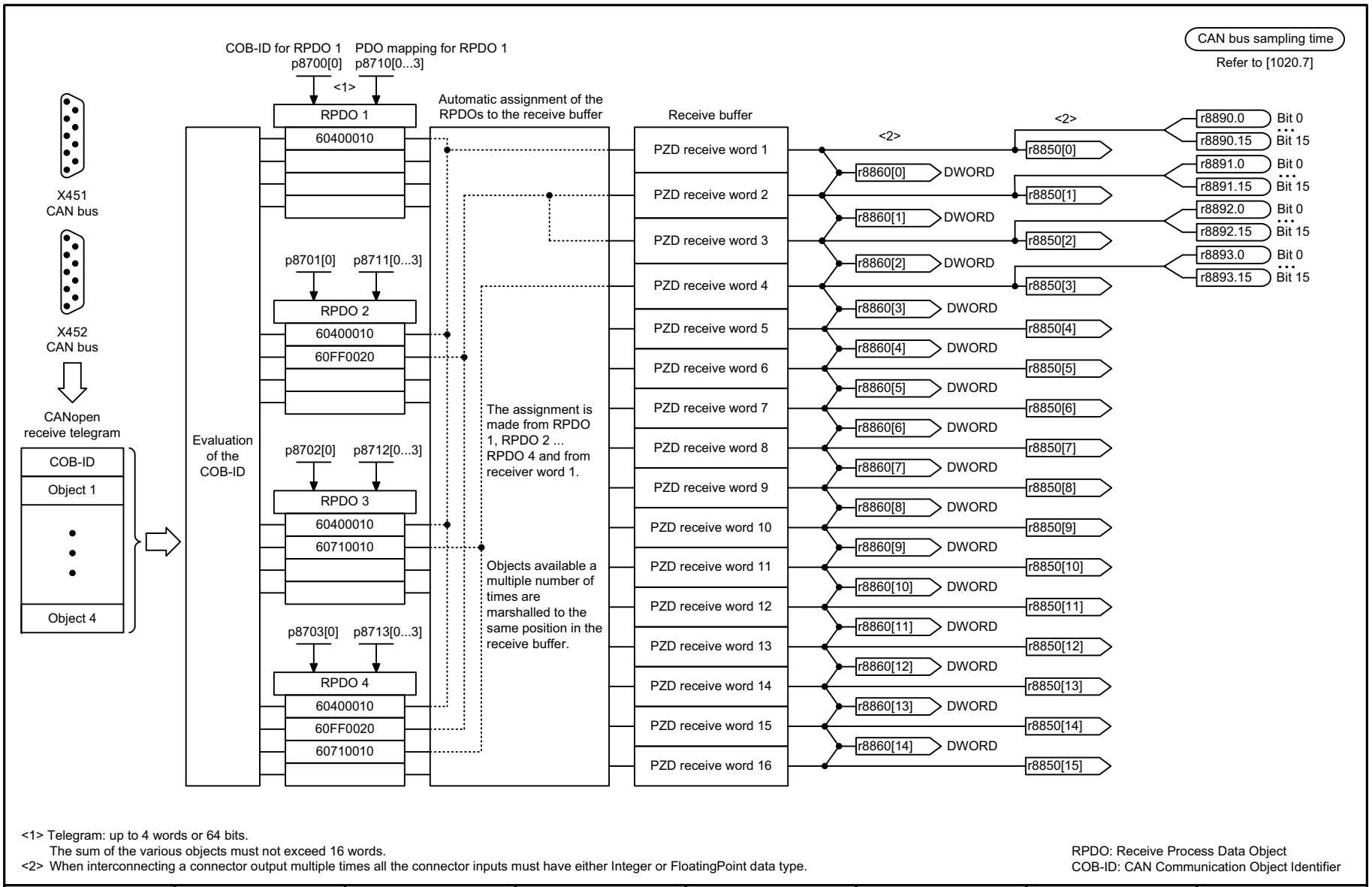
<1> To use automatic BICO interconnection (p8790 = 1), one of the receive words 1-4 must be used as control word 1 (STW1).
<2> Telegram: up to 4 words or 64 bits.
The sum of the various objects must not exceed 16 words.
<3> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

RPDO: Receive Process Data Object
COB-ID: CAN Communication Object Identifier

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_9204_51_eng.vsd	Function diagram	- 9204 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Receive telegram, free PDO mapping (p8744 = 2)					27.05.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-282 9204 – Telegrama de recepción Mapping PDO libre (p8744 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



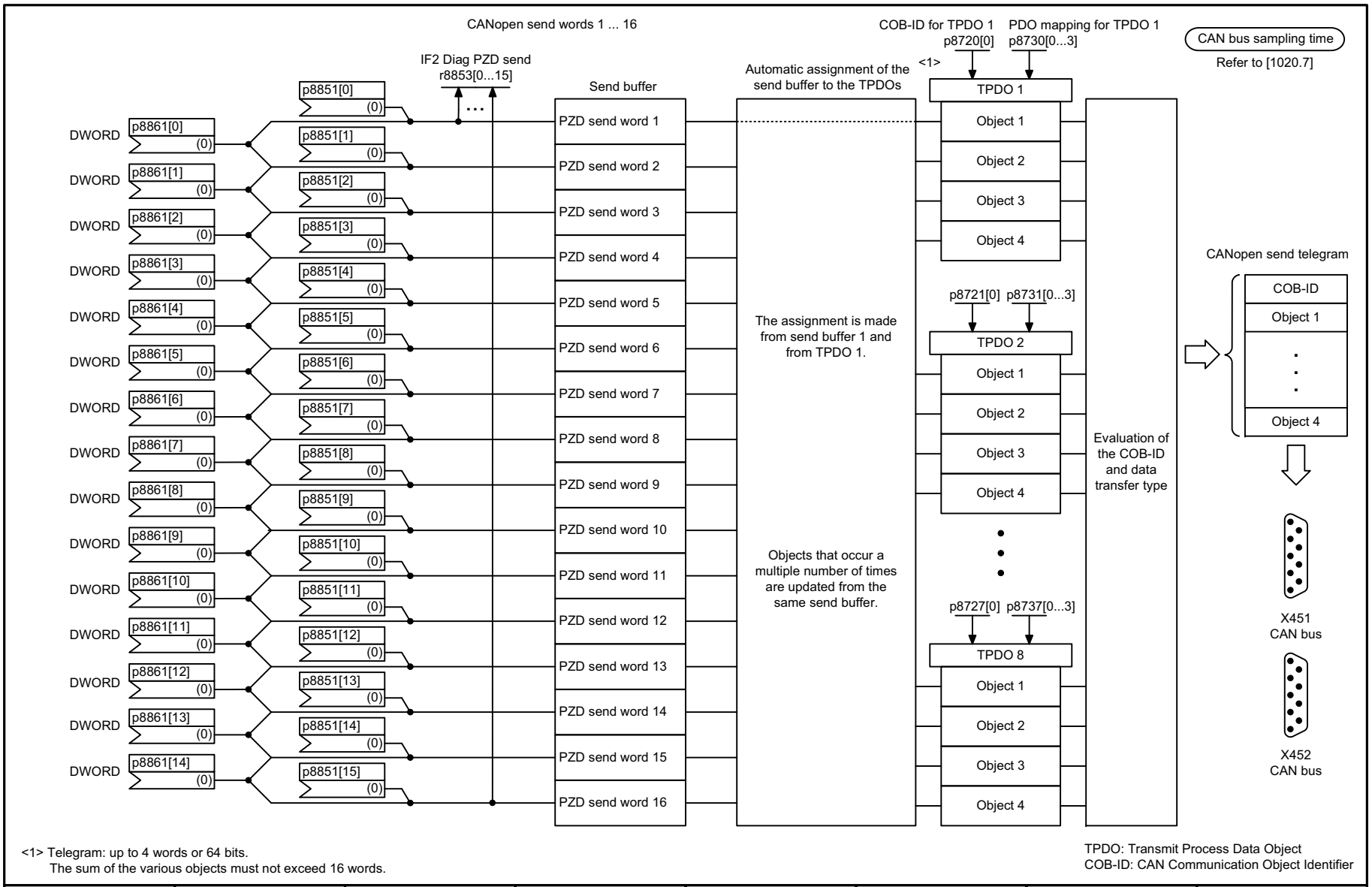
<1> Telegram: up to 4 words or 64 bits.
The sum of the various objects must not exceed 16 words.
<2> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

RPDO: Receive Process Data Object
COB-ID: CAN Communication Object Identifier

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_9206_51_eng.vsd	Function diagram	- 9206 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Receive telegram, Predef. Conn. Set (p8744 = 1)					27.05.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-283 9206 – Telegrama de recepción Predefined Connection Set (p8744 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_9208_51_eng.vsd	Function diagram	- 9208 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Send telegram, free PDO mapping (p8744 = 2)					23.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-284 9208 – Telegrama de emisión Mapping PDO libre (p8744 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

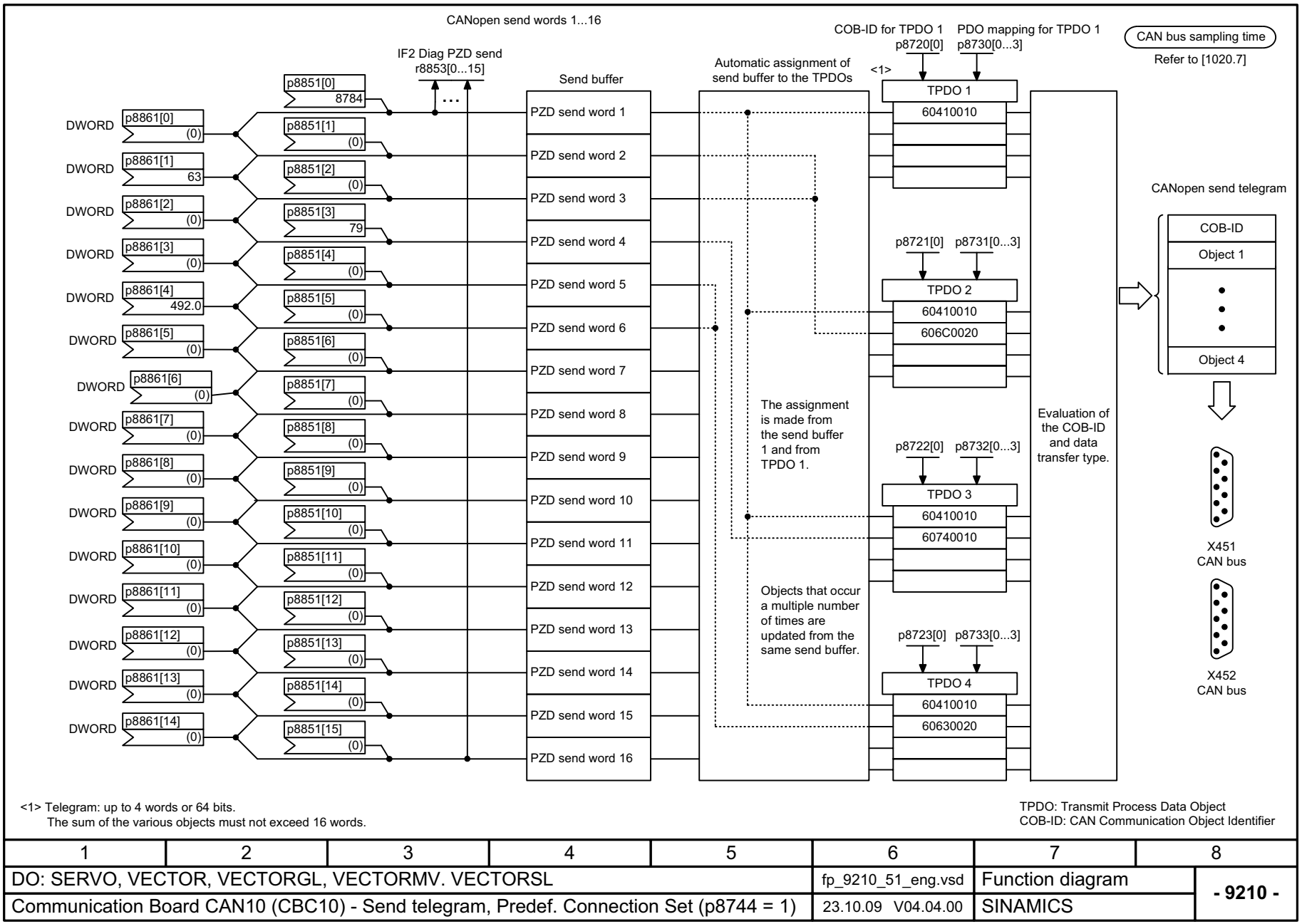


Figura 2-285 9210 – Telegrama de emisión Predefined Connection Set (p8744 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

CAN bus sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for control word CANopen

Signal	Meaning	Interconnection parameters <1>	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse cancellation and ready-to-power-up)	p0840[0] = r8890.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No coast-down activated** (enable possible) 0 = Activate coast-down (immediate pulse cancellation and power-on inhibit)	p0844[0] = r8890.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No fast stop activated** (enable possible) 0 = Activate fast stop (braking along an OFF3 ramp p1135, then pulse cancellation and power-on inhibit)	p0848[0] = r8890.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r8890.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge fault**	p2103[0] = r8890.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**Reserved**	-			-
STW1.11	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.11			-
STW1.12	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.12	-	-	-
STW1.13	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.13	-	-	-
STW1.14	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.14	-	-	-
STW1.15	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.15	-	-	-

<1> Depending on the position of the CANopen control word in p8750, the number of the binector to be connected changes.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV,VECTORSL					fp_9220_51_eng.vsd	Function diagram	- 9220 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Control word, CANopen					04.11.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-286 9220 – Palabra de mando CANopen

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

CAN bus sampling time
Refer to [1020.7]
Status word CANopen
r8784

	Bit No.	Status word CANopen
From sequence control [2610]	0	**1 = Ready to power-up**
From sequence control [2610]	1	**1 = Ready to operate** (DC link loaded, pulses blocked)
From sequence control [2610]	2	**1 = Operation enabled** (drive follows n_set)
From fault buffer [8060]	3	**1 = Fault present**
From sequence control [2610]	4	**1 = No coast down active**
From sequence control [2610]	5	**1 = No fast stop active**
From sequence control [2610]	6	**1 = Power-on inhibit active**
From alarm buffer [8065]	7	**1 = Alarm present**
p8785 (0)	8	**Freely interconnectable (BI: p8785)**
Bit 9 = 1 --> Ready to exchange process data	9	**1 = Control requested**
From speed signals [8011.8] (r2197.7)	10	**1 = Target reached <1>**
From status word speed controller [2522]	11	**1 = Torque limit reached**
From status word monitoring 3 [8010.8] (r2199.0)	12	**1 = Velocity equal to zero**
	13	**Reserved**
p8786 (0)	14	**Freely interconnectable (BI: p8786)**
p8787 (0)	15	**Freely interconnectable (BI: p8787)**

<1> With setpoint channel: connect p2151 with r1119 [8010.5].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_9226_51_eng.vsd	Function diagram	- 9226 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Status word, CANopen					04.11.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-287 9226 – Palabra de estado CANopen

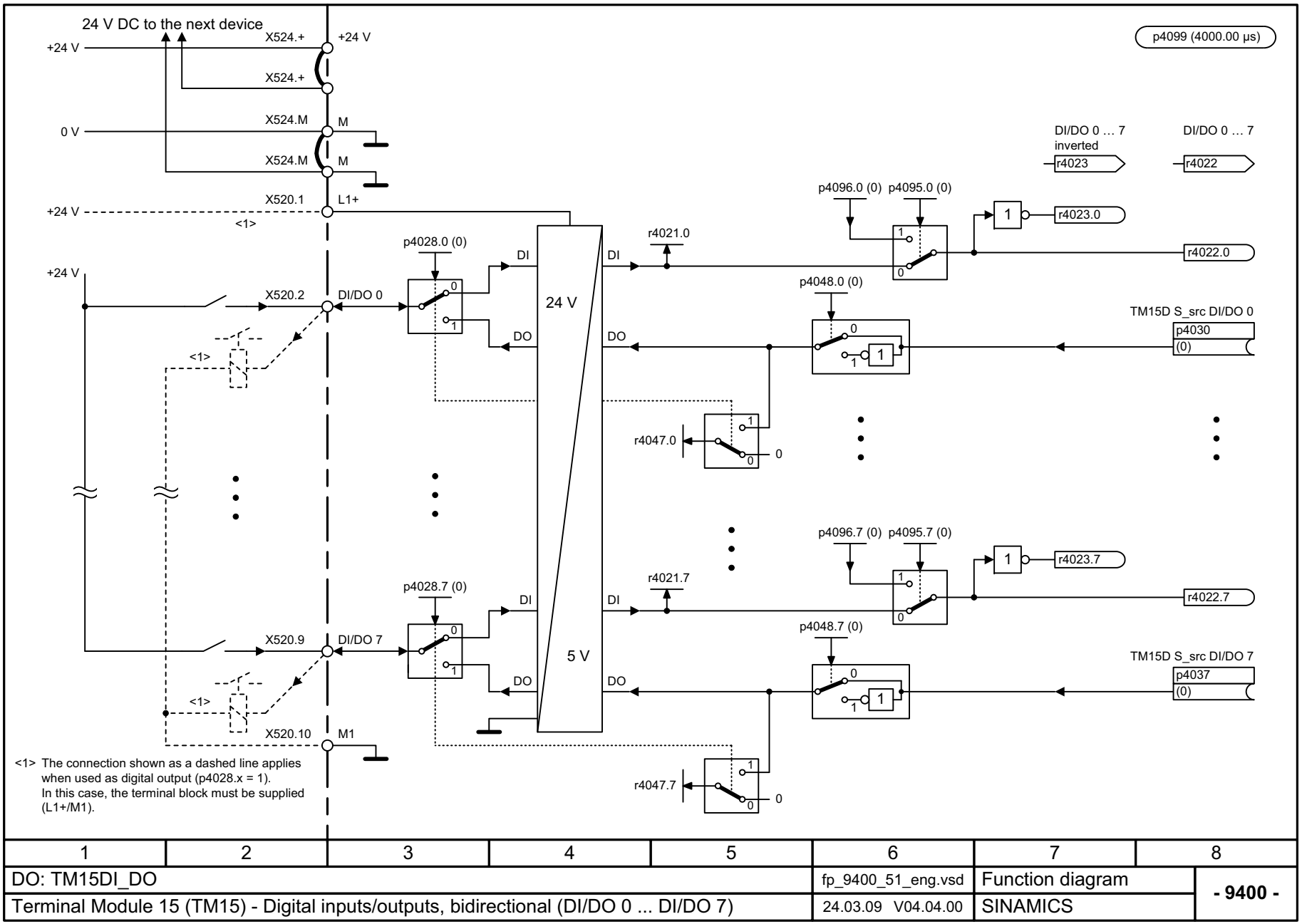
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.30 Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO)

Esquemas de funciones

9400 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 7)	2-1837
9401 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 15)	2-1838
9402 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 16 ... DI/DO 23)	2-1839

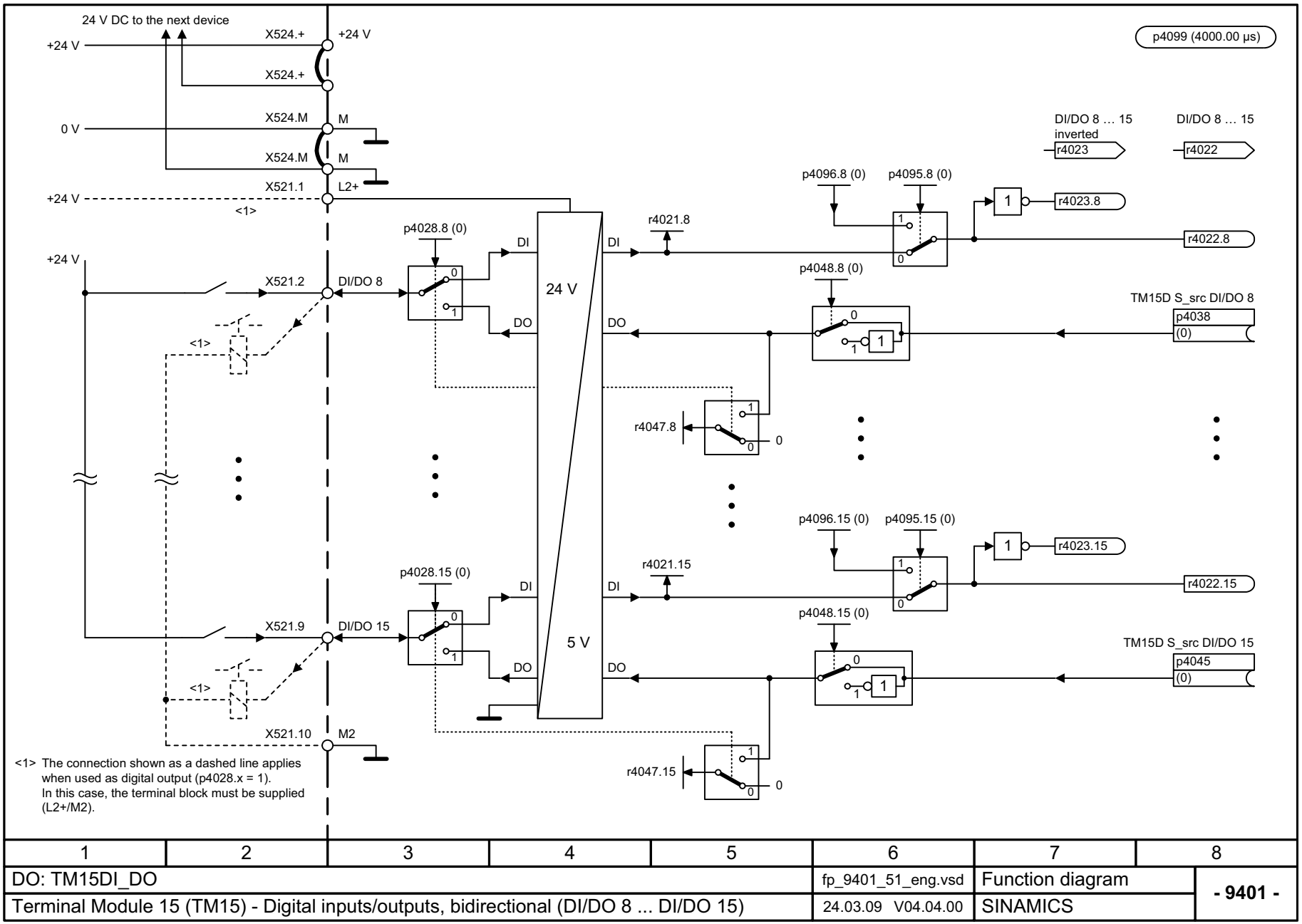
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM15DI_DO					fp_9400_51_eng.vsd	Function diagram	- 9400 -
Terminal Module 15 (TM15) - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 0 ... DI/DO 7)					24.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-288 9400 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 7)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

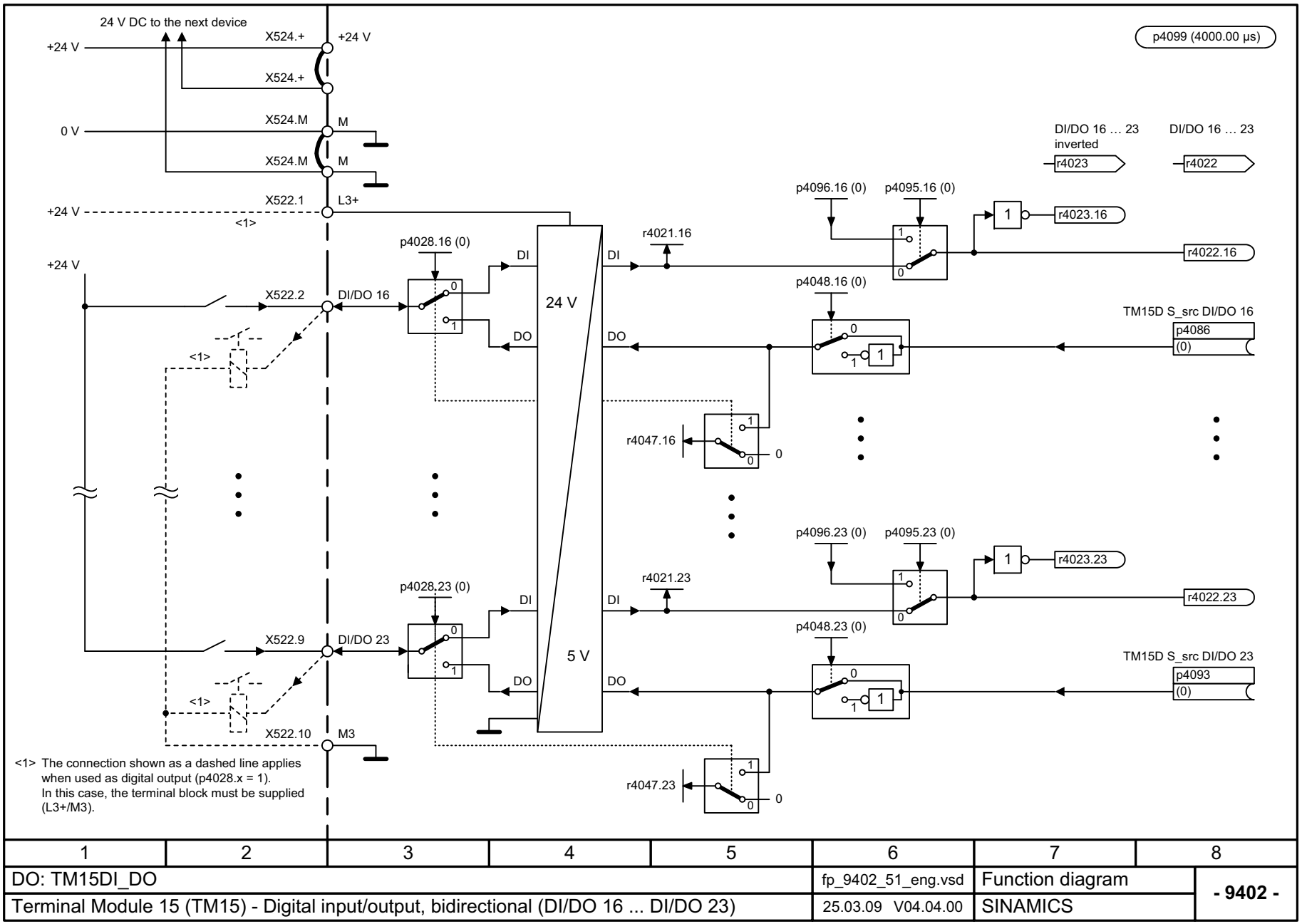


<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p4028.x = 1). In this case, the terminal block must be supplied (L2+/M2).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM15DI_DO					fp_9401_51_eng.vsd	Function diagram	- 9401 -
Terminal Module 15 (TM15) - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 8 ... DI/DO 15)					24.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-289 9401 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 15)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM15DI_DO					fp_9402_51_eng.vsd	Function diagram	- 9402 -
Terminal Module 15 (TM15) - Digital input/output, bidirectional (DI/DO 16 ... DI/DO 23)					25.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-290 9402 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 16 ... DI/DO 23)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.31 Terminal Module 31 (TM31)

Esquemas de funciones

9550 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3)	2-1841
9552 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 ... DI 7)	2-1842
9556 – Salidas de relé digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 1)	2-1843
9560 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9)	2-1844
9562 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11)	2-1845
9566 – Entrada analógica 0 (AI 0)	2-1846
9568 – Entrada analógica 1 (AI 1)	2-1847
9572 – Salidas analógicas (AO 0 ... AO 1)	2-1848
9576 – Evaluación de temperatura (KTY/PTC)	2-1849
9577 – Vigilancia de sensores (KTY/PTC)	2-1850

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

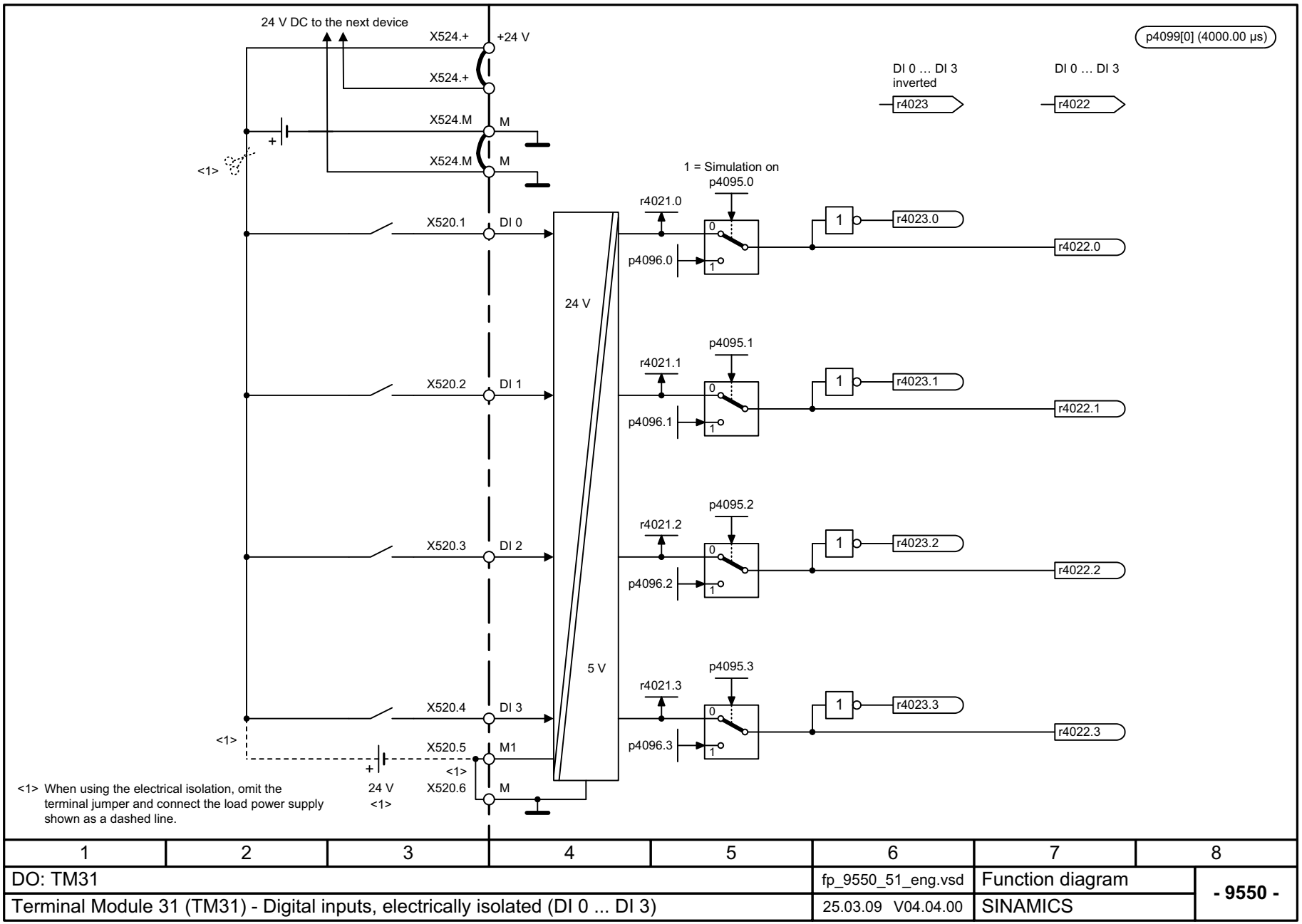
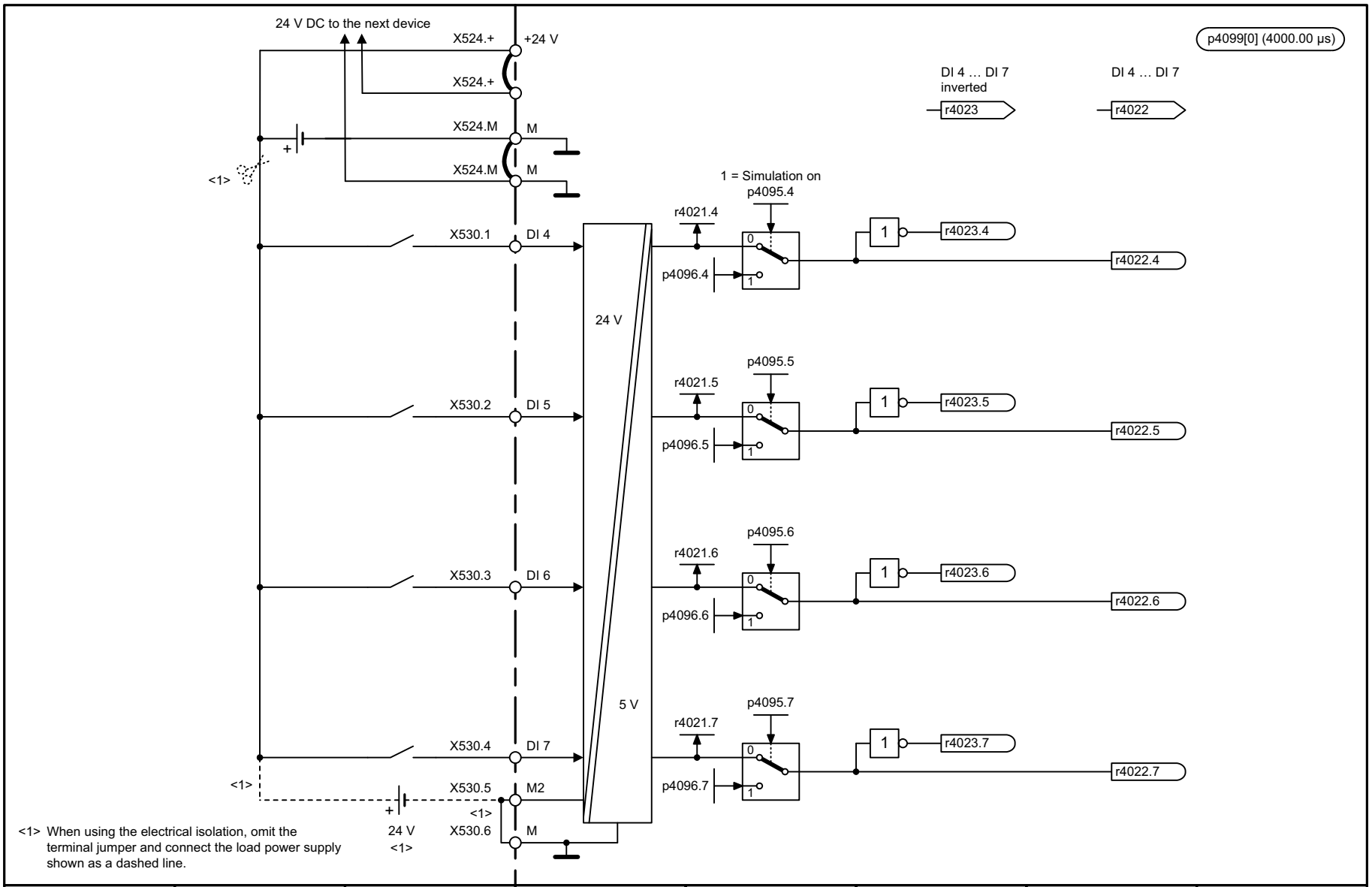


Figura 2-291 9550 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9552_51_eng.vsd	Function diagram	- 9552 -
Terminal Module 31 (TM31) - Digital inputs, electrically isolated (DI 4 ... DI 7)					25.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-292 9552 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 ... DI 7)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

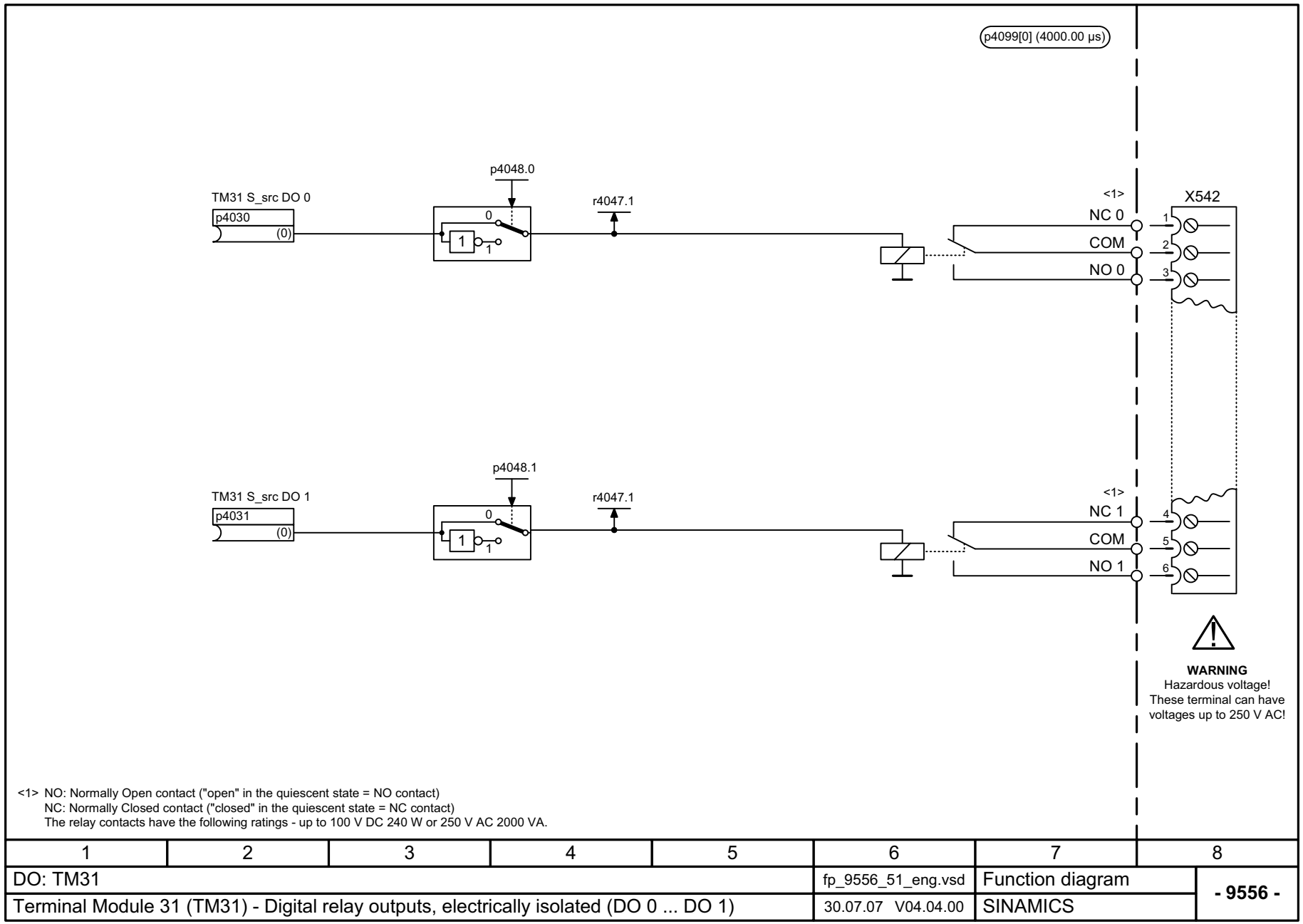
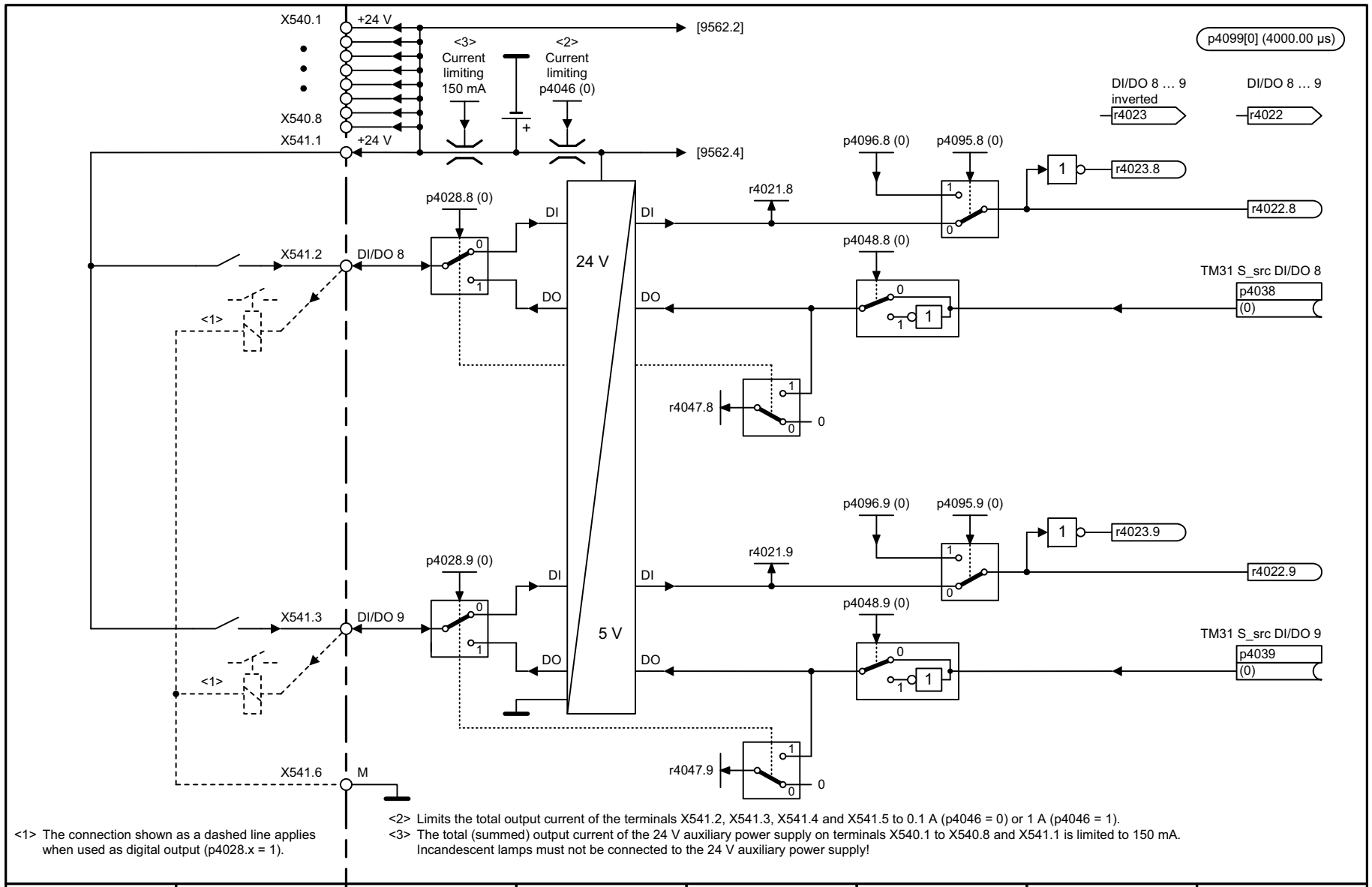


Figura 2-293 9556 – Salidas de relé digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p4028.x = 1).

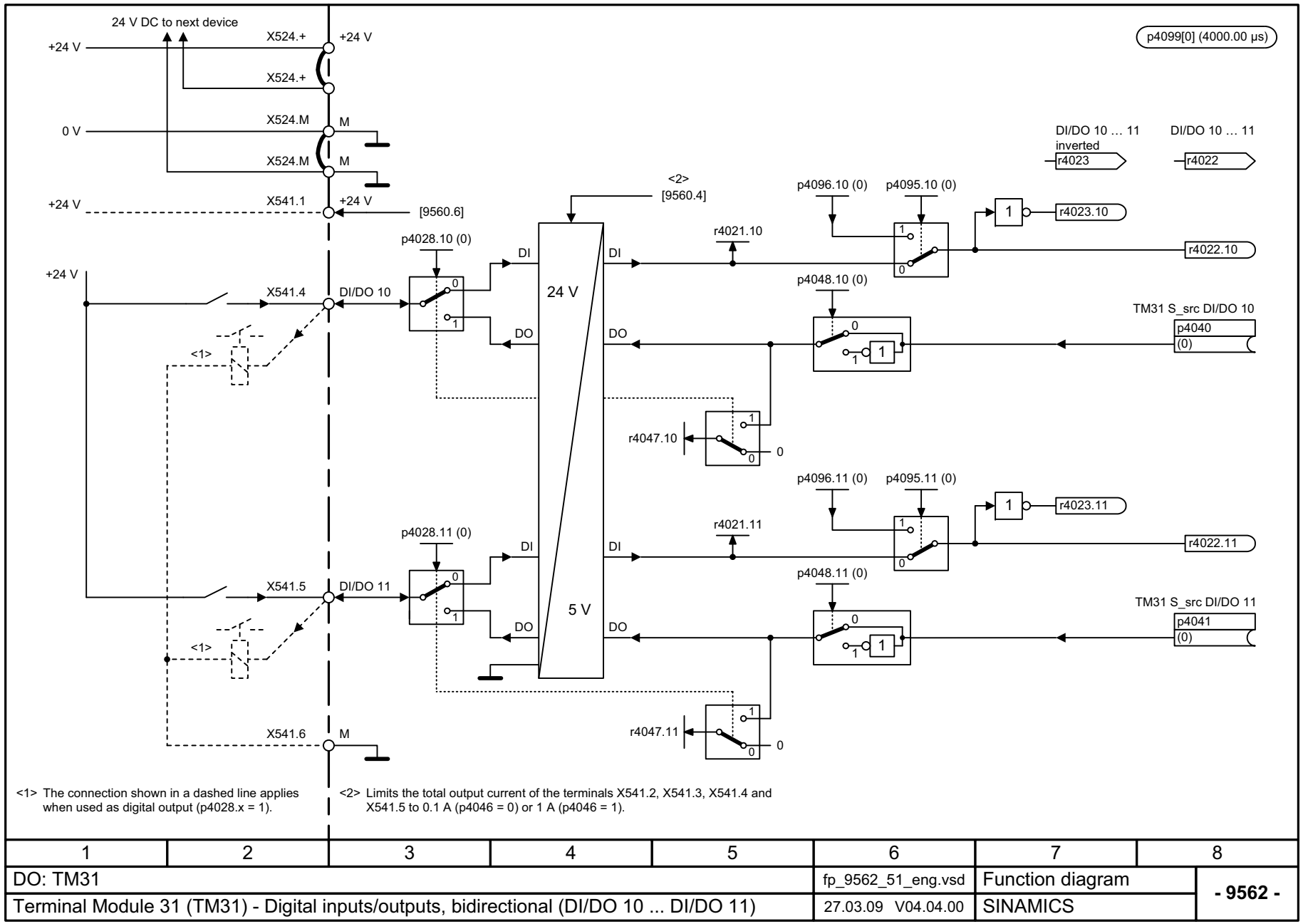
<2> Limits the total output current of the terminals X541.2, X541.3, X541.4 and X541.5 to 0.1 A (p4046 = 0) or 1 A (p4046 = 1).

<3> The total (summed) output current of the 24 V auxiliary power supply on terminals X540.1 to X540.8 and X541.1 is limited to 150 mA. Incandescent lamps must not be connected to the 24 V auxiliary power supply!

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9560_51_eng.vsd	Function diagram	- 9560 -
Terminal Module 31 (TM31) - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 8 ... DI/DO 9)					27.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-294 9560 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



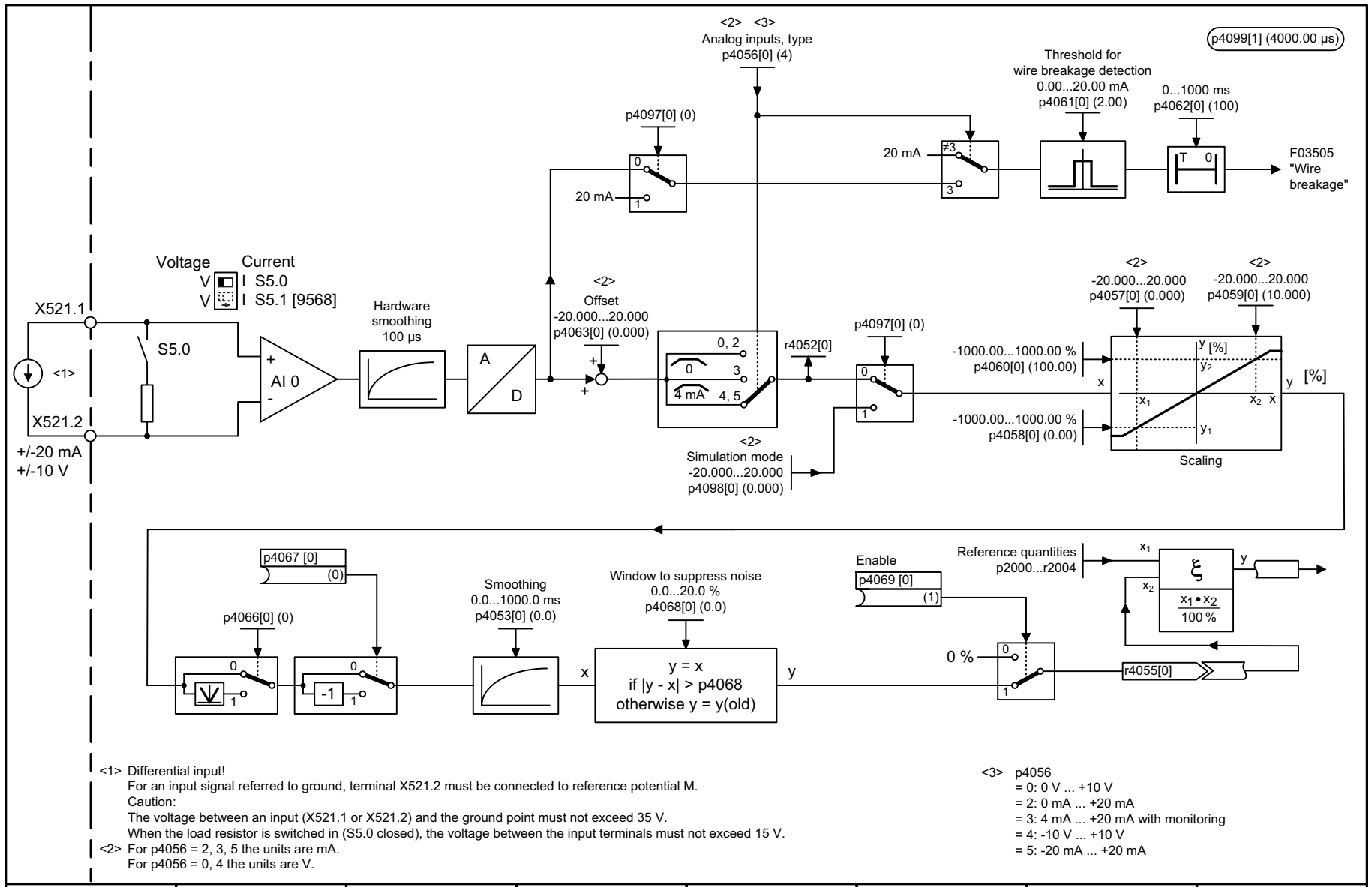
<1> The connection shown in a dashed line applies when used as digital output (p4028.x = 1).

<2> Limits the total output current of the terminals X541.2, X541.3, X541.4 and X541.5 to 0.1 A (p4046 = 0) or 1 A (p4046 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9562_51_eng.vsd	Function diagram	- 9562 -
Terminal Module 31 (TM31) - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 10 ... DI/DO 11)					27.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-295 9562 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Differential input!
For an input signal referred to ground, terminal X521.2 must be connected to reference potential M.
Caution:
The voltage between an input (X521.1 or X521.2) and the ground point must not exceed 35 V.
When the load resistor is switched in (S5.0 closed), the voltage between the input terminals must not exceed 15 V.

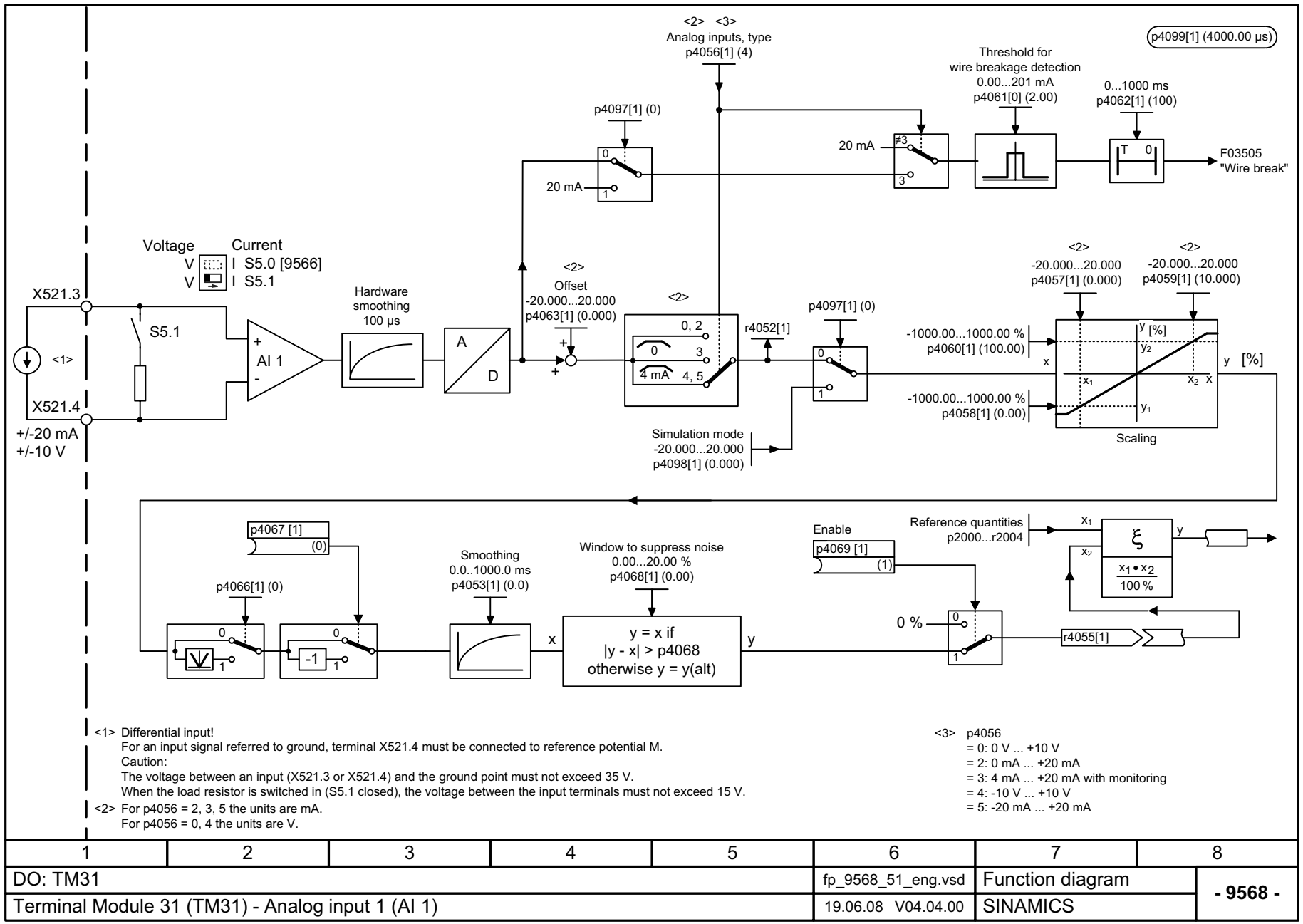
<2> For p4056 = 2, 3, 5 the units are mA.
For p4056 = 0, 4 the units are V.

<3> p4056
= 0: 0 V ... +10 V
= 2: 0 mA ... +20 mA
= 3: 4 mA ... +20 mA with monitoring
= 4: -10 V ... +10 V
= 5: -20 mA ... +20 mA

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9566_51_eng.vsd	Function diagram	- 9566 -
Terminal Module 31 (TM31) - Analog input 0 (AI 0)					21.03.06 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-296 9566 – Entrada analógica 0 (AI 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Differential input!
For an input signal referred to ground, terminal X521.4 must be connected to reference potential M.
Caution:
The voltage between an input (X521.3 or X521.4) and the ground point must not exceed 35 V.
When the load resistor is switched in (S5.1 closed), the voltage between the input terminals must not exceed 15 V.

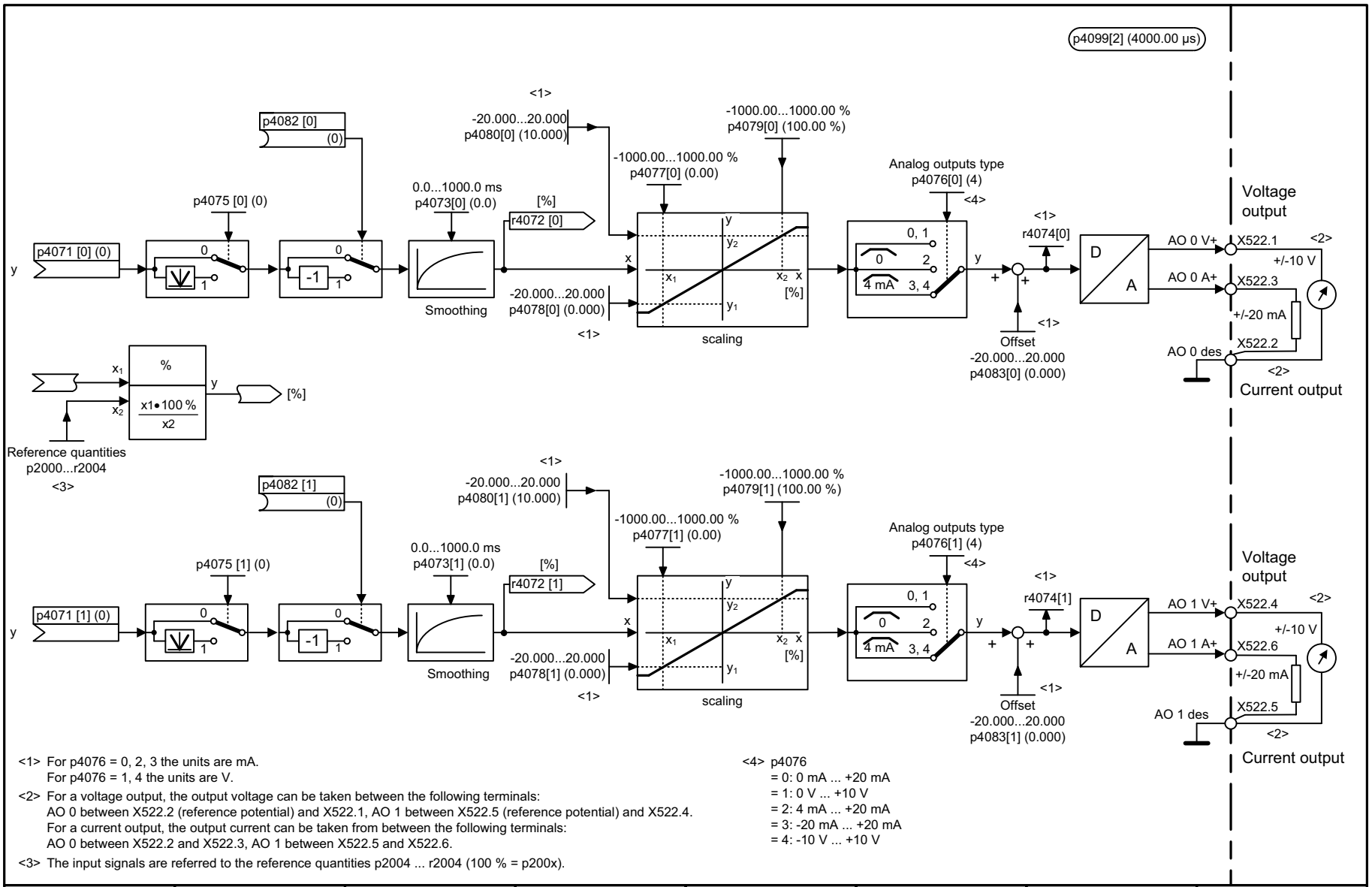
<2> For p4056 = 2, 3, 5 the units are mA.
For p4056 = 0, 4 the units are V.

<3> p4056
= 0: 0 V ... +10 V
= 2: 0 mA ... +20 mA
= 3: 4 mA ... +20 mA with monitoring
= 4: -10 V ... +10 V
= 5: -20 mA ... +20 mA

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9568_51_eng.vsd	Function diagram	- 9568 -
Terminal Module 31 (TM31) - Analog input 1 (AI 1)					19.06.08 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-297 9568 – Entrada analógica 1 (AI 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For p4076 = 0, 2, 3 the units are mA.
For p4076 = 1, 4 the units are V.

<2> For a voltage output, the output voltage can be taken between the following terminals:
AO 0 between X522.2 (reference potential) and X522.1, AO 1 between X522.5 (reference potential) and X522.4.
For a current output, the output current can be taken from between the following terminals:
AO 0 between X522.2 and X522.3, AO 1 between X522.5 and X522.6.

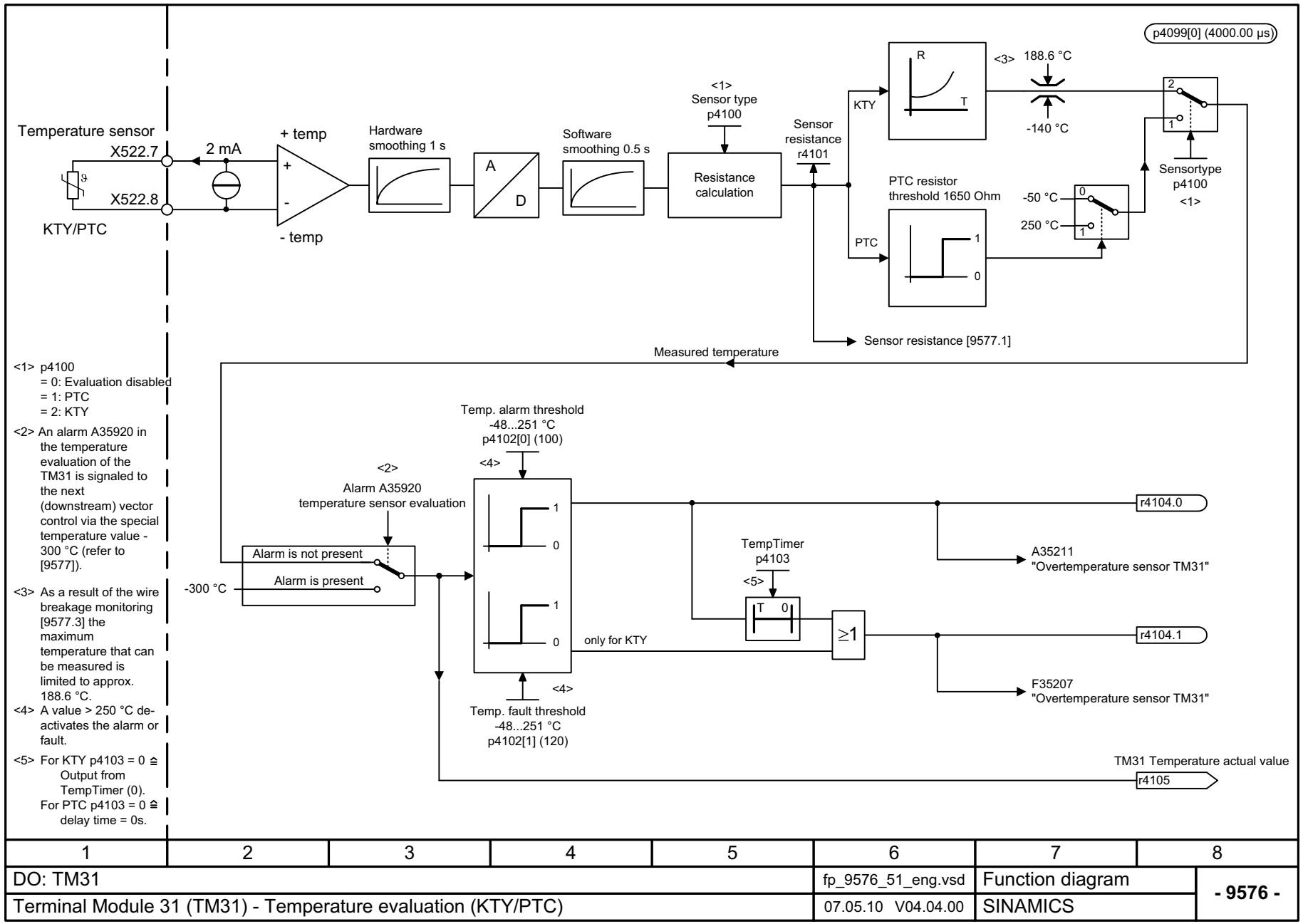
<3> The input signals are referred to the reference quantities p2004 ... r2004 (100 % = p200x).

<4> p4076
= 0: 0 mA ... +20 mA
= 1: 0 V ... +10 V
= 2: 4 mA ... +20 mA
= 3: -20 mA ... +20 mA
= 4: -10 V ... +10 V

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9572_51_eng.vsd	Function diagram	- 9572 -
Terminal Module 31 (TM31) - Analog outputs (AO 0 ... AO 1)					17.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-298 9572 – Salidas analógicas (AO 0 ... AO 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> p4100
= 0: Evaluation disabled
= 1: PTC
= 2: KTY

<2> An alarm A35920 in the temperature evaluation of the TM31 is signaled to the next (downstream) vector control via the special temperature value -300 °C (refer to [9577]).

<3> As a result of the wire breakage monitoring [9577.3] the maximum temperature that can be measured is limited to approx. 188.6 °C.

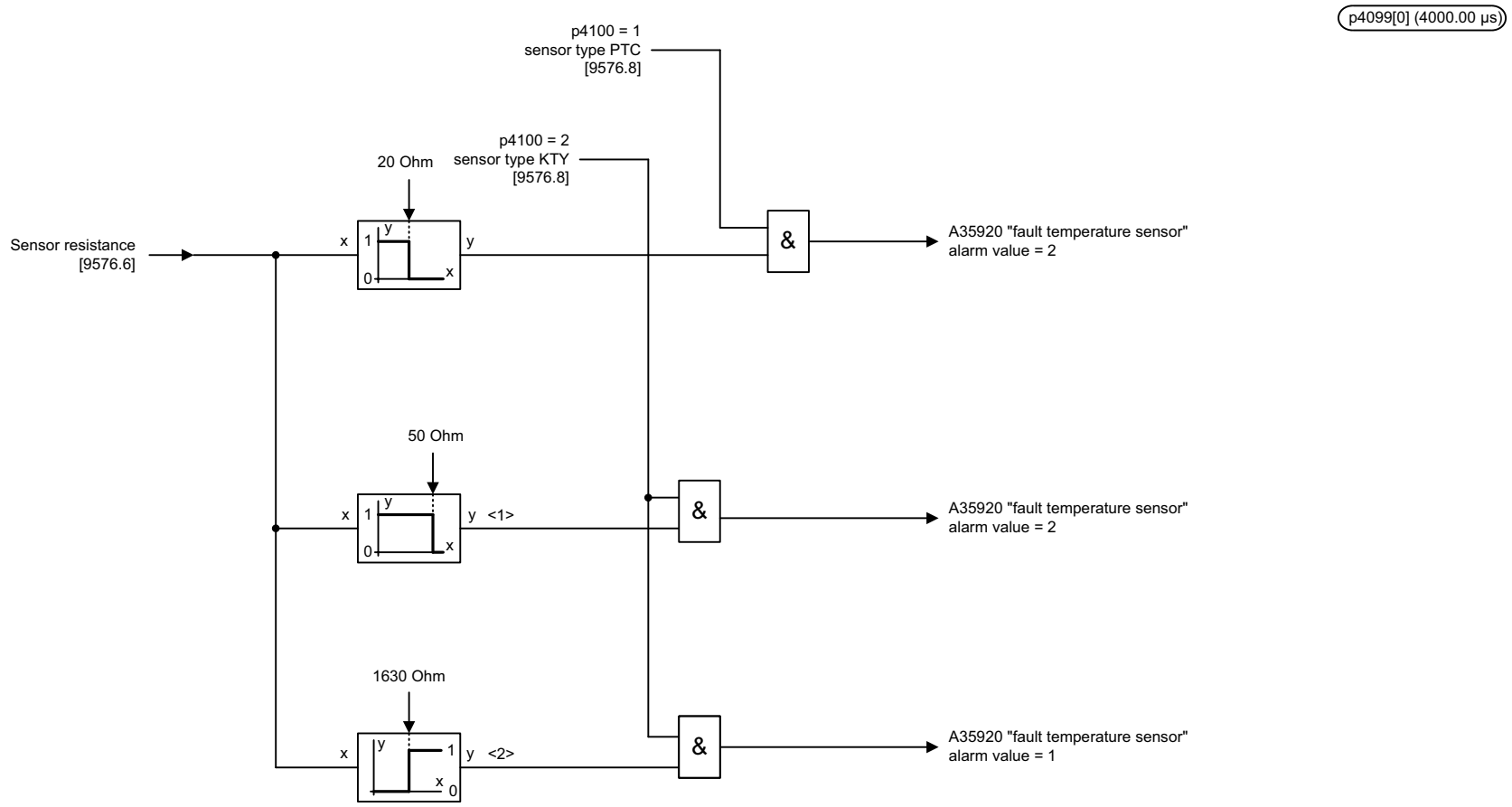
<4> A value > 250 °C de-activates the alarm or fault.

<5> For KTY p4103 = 0 ≙ Output from TempTimer (0).
For PTC p4103 = 0 ≙ delay time = 0s.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9576_51_eng.vsd	Function diagram	- 9576 -
Terminal Module 31 (TM31) - Temperature evaluation (KTY/PTC)					07.05.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-299 9576 – Evaluación de temperatura (KTY/PTC)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For KTY84-130 the threshold value of 50 Ohm corresponds to a temperature of -140 °C.

<2> For KTY84-130 the threshold value of 1630 Ohm corresponds to a temperature of +180 °C.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9577_51_eng.vsd	Function diagram	- 9577 -
Terminal Module 31 (TM31) - Sensor monitoring (KTY/PTC)					28.01.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-300 9577 – Vigilancia de sensores (KTY/PTC)

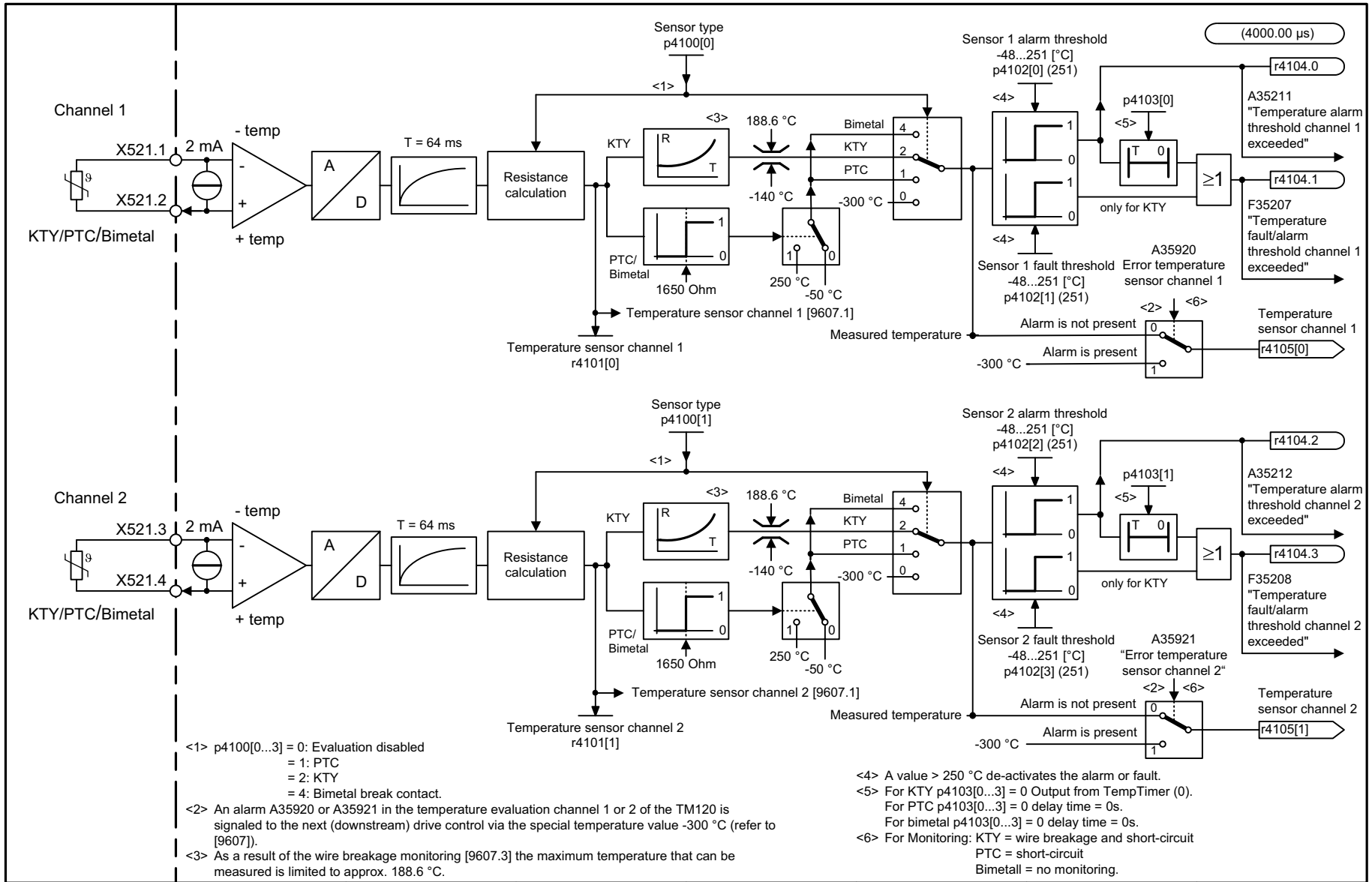
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.32 Terminal Module 120 (TM120)

Esquemas de funciones

9605 – Evaluación de temperatura canal 1 y 2 (KTY/PTC)	2-1852
9606 – Evaluación de temperatura canal 3 y 4 (KTY/PTC)	2-1853
9607 – Vigilancia de sensores (KTY/PTC)	2-1854

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> p4100[0...3] = 0: Evaluation disabled
= 1: PTC
= 2: KTY
= 4: Bimetal break contact.

<2> An alarm A35920 or A35921 in the temperature evaluation channel 1 or 2 of the TM120 is signaled to the next (downstream) drive control via the special temperature value -300 °C (refer to [9607]).

<3> As a result of the wire breakage monitoring [9607.3] the maximum temperature that can be measured is limited to approx. 188.6 °C.

<4> A value > 250 °C de-activates the alarm or fault.

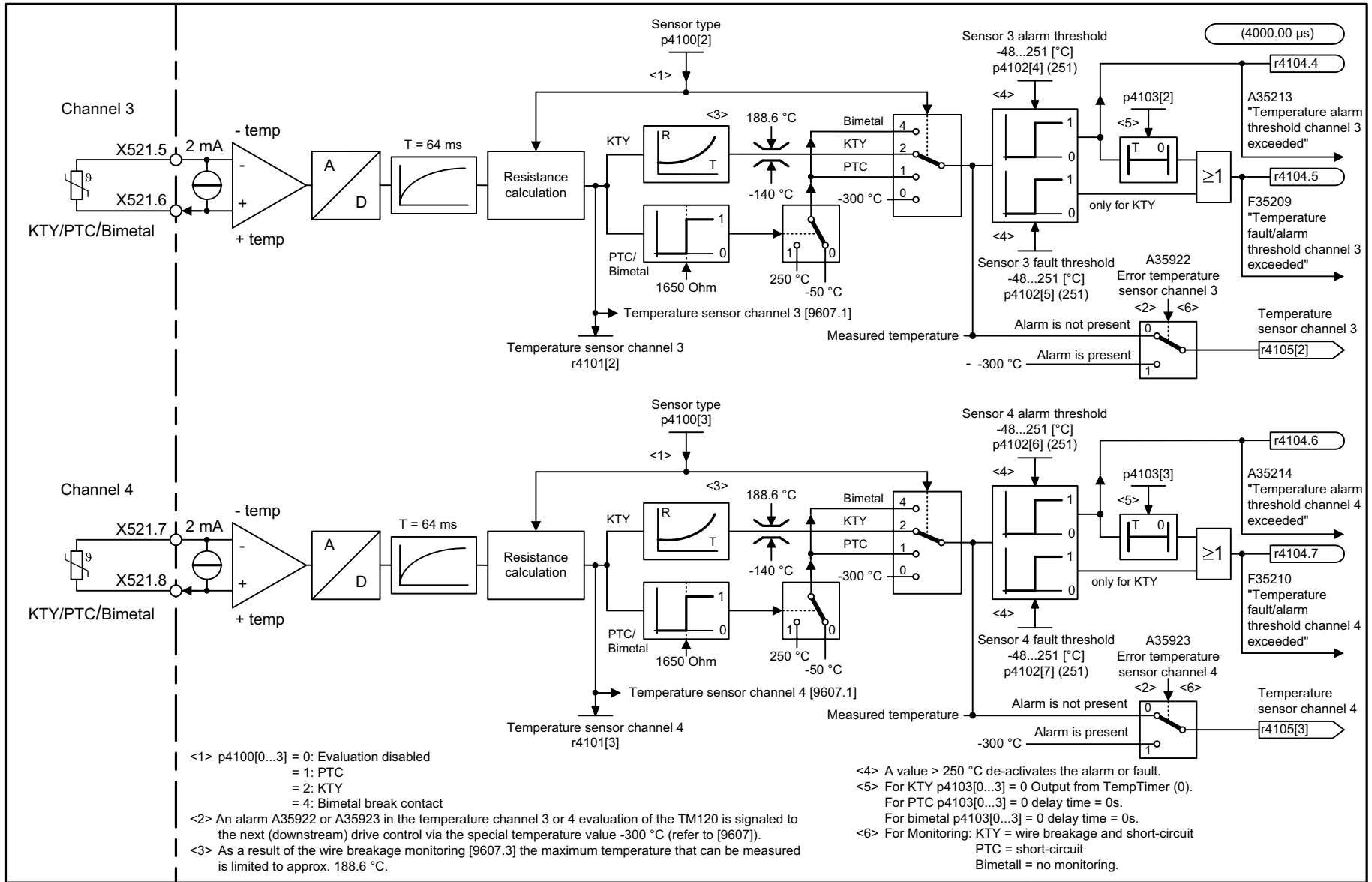
<5> For KTY p4103[0...3] = 0 Output from TempTimer (0).
For PTC p4103[0...3] = 0 delay time = 0s.
For bimetal p4103[0...3] = 0 delay time = 0s.

<6> For Monitoring: KTY = wire breakage and short-circuit
PTC = short-circuit
Bimetall = no monitoring.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM120					fp_9605_51_eng.vsd	Function diagram	- 9605 -
Terminal Module 120 (TM120) - Temperature evaluation channel 1 and 2 (KTY/PTC/Bimetal)					02.07.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-301 9605 – Evaluación de temperatura canal 1 y 2 (KTY/PTC)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> p4100[0...3] = 0: Evaluation disabled
= 1: PTC
= 2: KTY
= 4: Bimetal break contact

<2> An alarm A35922 or A35923 in the temperature channel 3 or 4 evaluation of the TM120 is signaled to the next (downstream) drive control via the special temperature value -300 °C (refer to [9607]).

<3> As a result of the wire breakage monitoring [9607.3] the maximum temperature that can be measured is limited to approx. 188.6 °C.

<4> A value > 250 °C de-activates the alarm or fault.

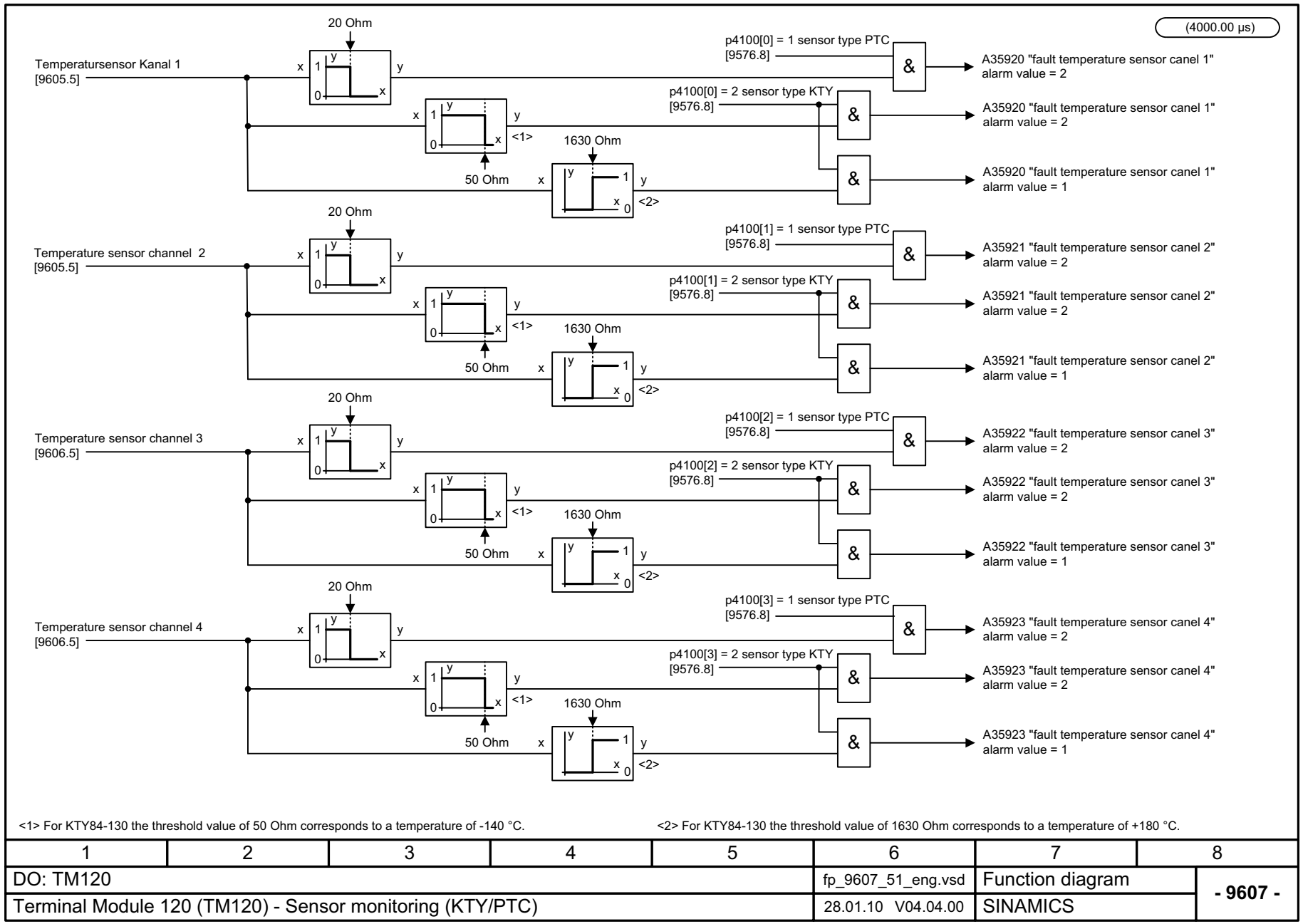
<5> For KTY p4103[0...3] = 0 Output from TempTimer (0).
For PTC p4103[0...3] = 0 delay time = 0s.
For bimetal p4103[0...3] = 0 delay time = 0s.

<6> For Monitoring: KTY = wire breakage and short-circuit
PTC = short-circuit
Bimetall = no monitoring.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM120					fp_9606_51_eng.vsd	Function diagram	- 9606 -
Terminal Module 120 (TM120) - Temperature evaluation channel 3 and 4 (KTY/PTC/Bimetal)					02.07.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-302 9606 – Evaluación de temperatura canal 3 y 4 (KTY/PTC)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM120					fp_9607_51_eng.vsd	Function diagram	- 9607 -
Terminal Module 120 (TM120) - Sensor monitoring (KTY/PTC)					28.01.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-303 9607 – Vigilancia de sensores (KTY/PTC)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.33 Terminal Module 41 (TM41)

Esquemas de funciones

9660 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3)	2-1856
9661 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 1)	2-1857
9662 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 2 ... DI/DO 3)	2-1858
9663 – Entrada analógica (AI 0)	2-1859
9674 – Emulación de encóder incremental (p4400 = 0)	2-1860
9676 – Emulación de encóder incremental (p4400 = 1)	2-1861
9677 – Interconexión palabra de mando STW1 (p0922 = 3)	2-1862
9678 – Palabra de mando Secuenciador	2-1863
9679 – Interconexión palabra de mando STW2 (p0922 = 3)	2-1864
9680 – Palabra de estado Secuenciador	2-1865
9681 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p0922 = 3)	2-1866
9682 – Unidad de control	2-1867
9683 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p0922 = 3)	2-1868

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

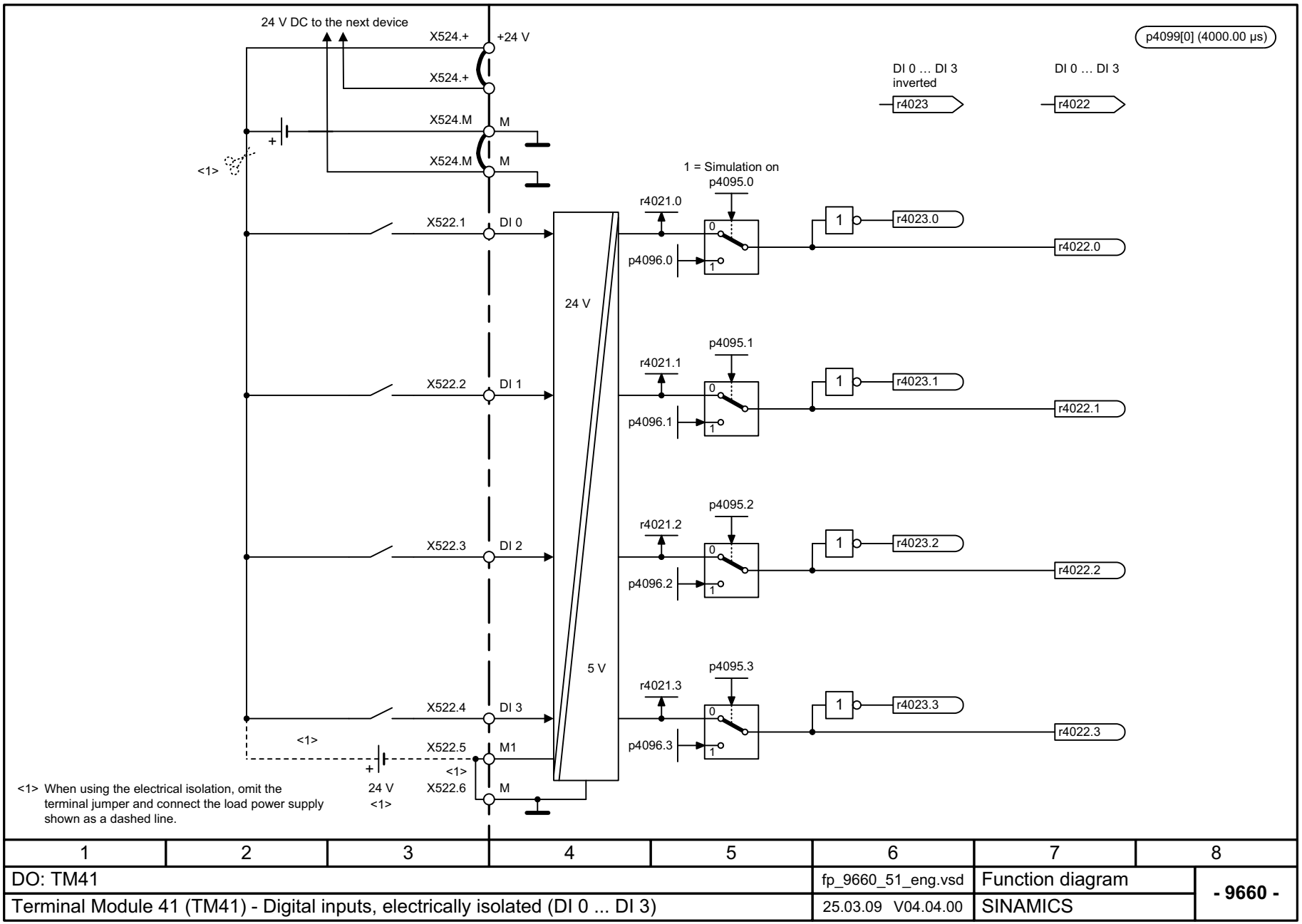
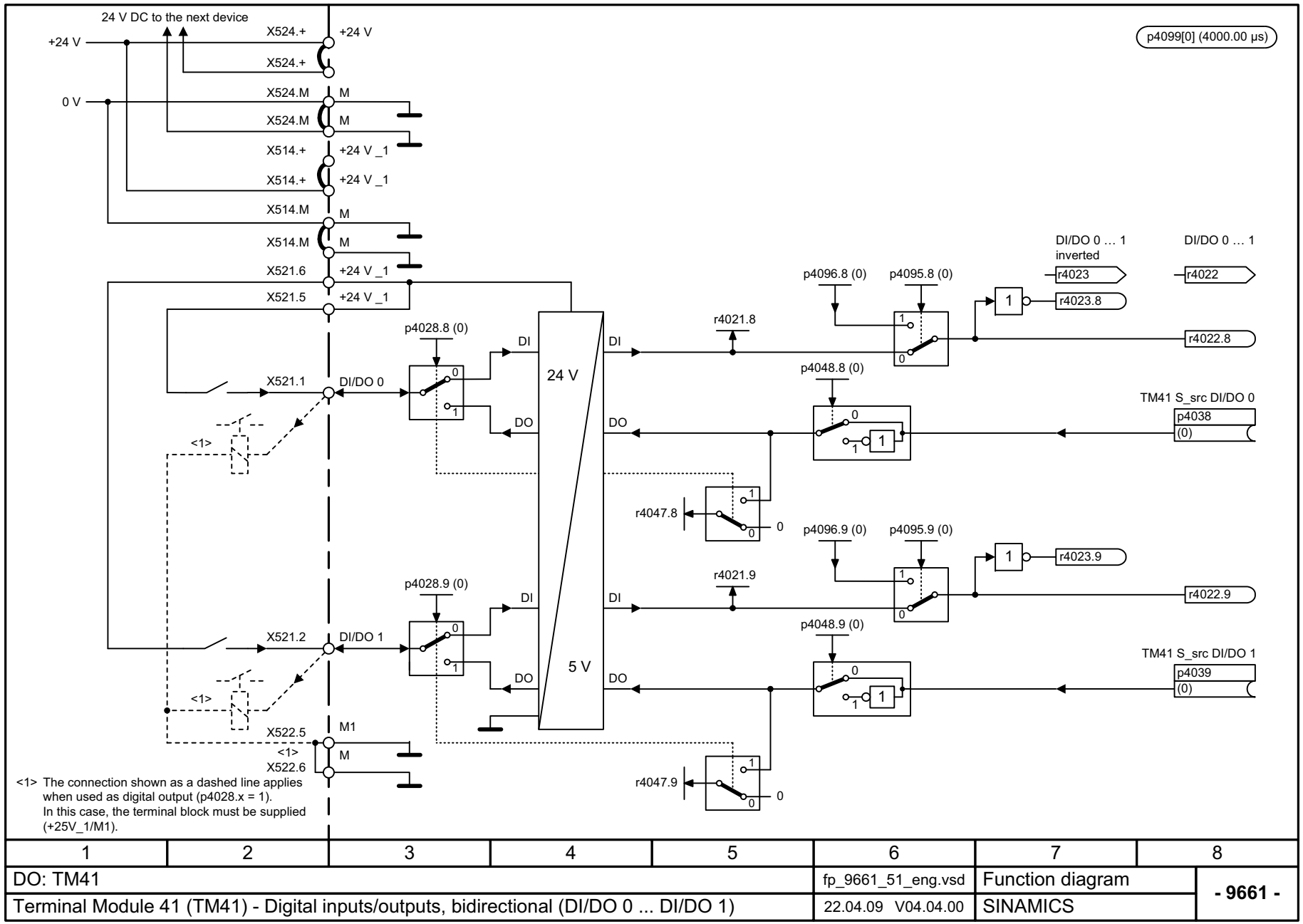


Figura 2-304 9660 – Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

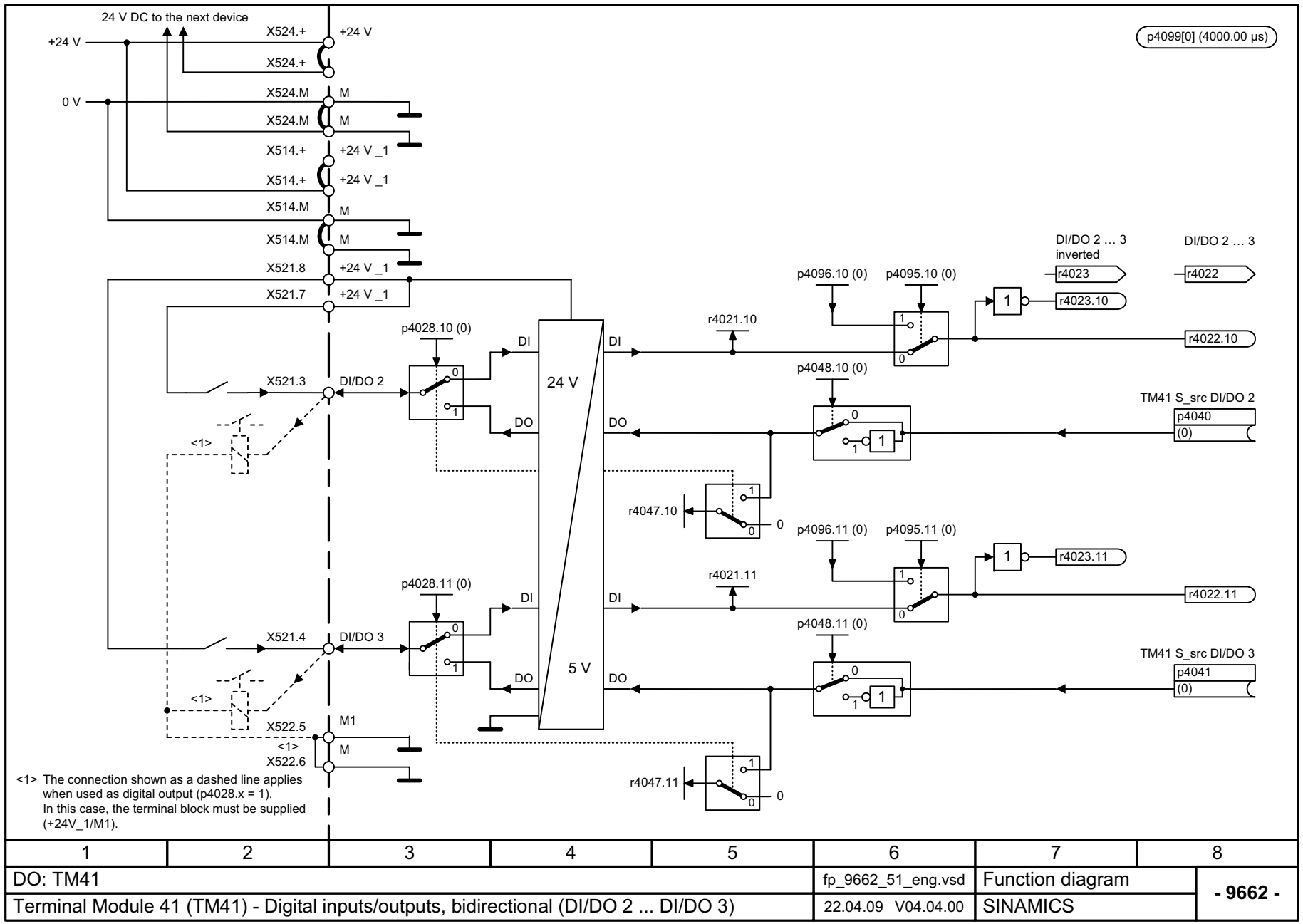


<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p4028.x = 1). In this case, the terminal block must be supplied (+25V_1/M1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9661_51_eng.vsd	Function diagram	- 9661 -
Terminal Module 41 (TM41) - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 0 ... DI/DO 1)					22.04.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-305 9661 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 1)

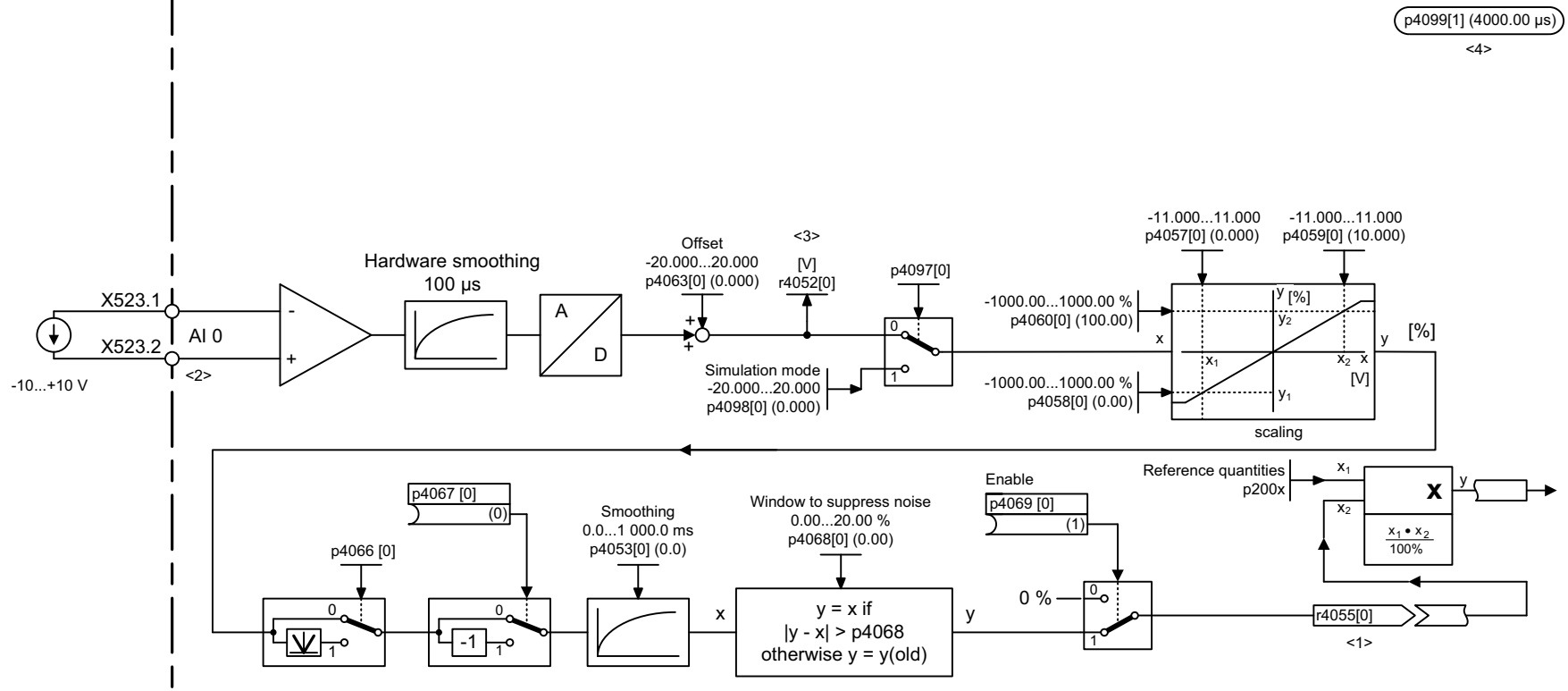
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9662_51_eng.vsd	Function diagram	- 9662 -
Terminal Module 41 (TM41) - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 2 ... DI/DO 3)					22.04.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-306 9662 – Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 2 ... DI/DO 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

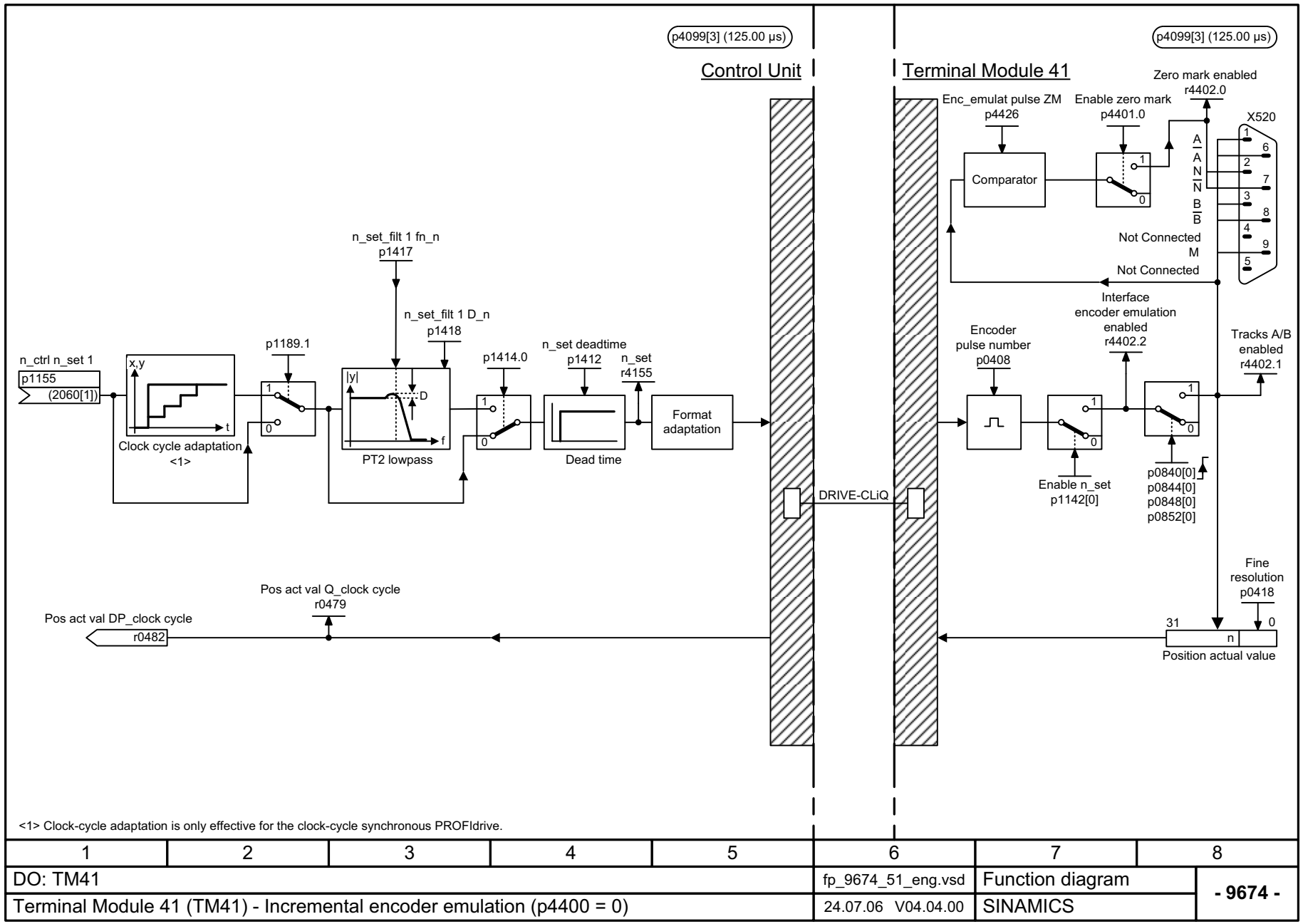


<1> When interconnected, the output signals are referred to the reference quantities p200x or p205x (100% ≙ p20xx).
<2> Differential inputs!
For input signals referred to ground, terminal X523.1 must be connected to reference potential M.
<3> Caution:
The voltage between an input and ground must not exceed 35 V.
The voltage between the inputs must not exceed 35 V.
<4> If the PROFIdrive communication is operated with clock cycle synchronism (r2064[0] = 1), the time slice automatically adjusts to the PROFIdrive clock cycle (r2064[1]). When the PROFIdrive interface is in this mode, p4099 does not influence the time slice for TM41.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9663_51_eng.vsd	Function diagram	- 9663 -
Terminal Module 41 (TM41) - Analog input (AI 0)					11.06.08 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-307 9663 – Entrada analógica (AI 0)

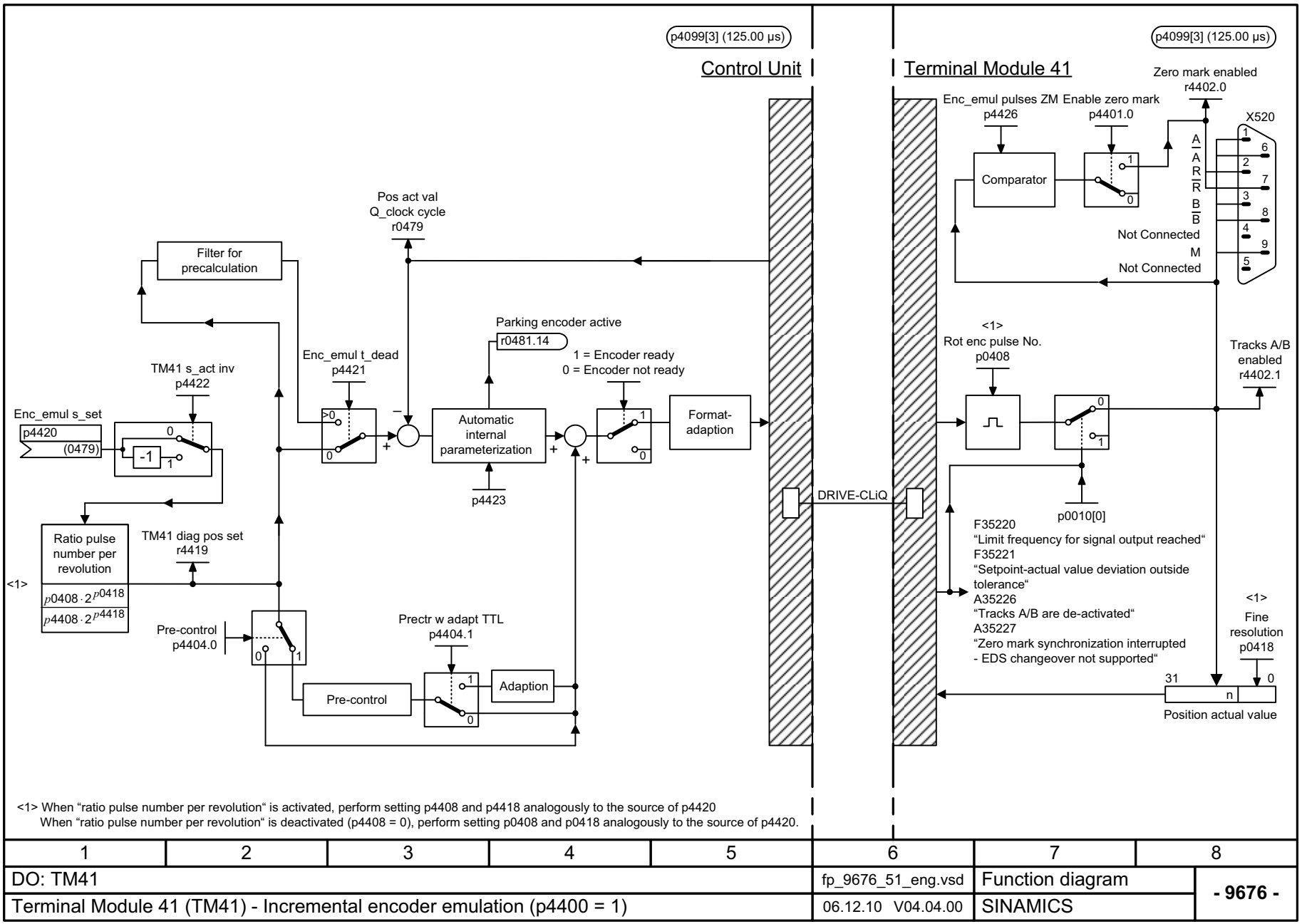
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9674_51_eng.vsd	Function diagram	- 9674 -
Terminal Module 41 (TM41) - Incremental encoder emulation (p4400 = 0)					24.07.06 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-308 9674 – Emulación de encóder incremental (p4400 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> When "ratio pulse number per revolution" is activated, perform setting p4408 and p4418 analogously to the source of p4420
When "ratio pulse number per revolution" is deactivated (p4408 = 0), perform setting p0408 and p0418 analogously to the source of p4420.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9676_51_eng.vsd	Function diagram	- 9676 -
Terminal Module 41 (TM41) - Incremental encoder emulation (p4400 = 1)					06.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-309 9676 – Emulación de encóder incremental (p4400 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2000.00 µs

Signal targets for STW1 Standard telegram 3 (p0922 = 3)

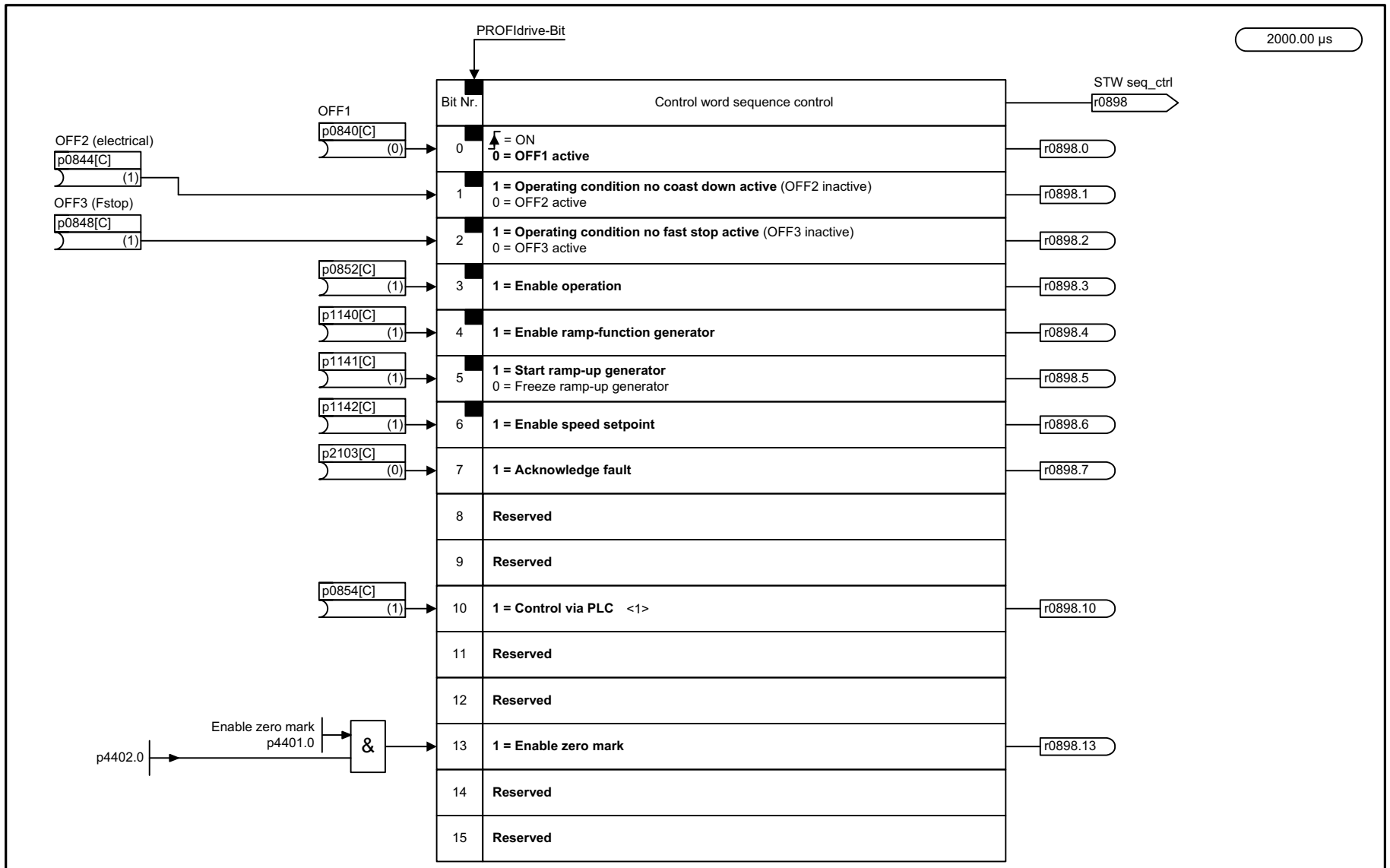
Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse cancellation, ready-to-power-up)	p0840 = r2090.0	[9678.3]	[9682]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse cancellation and power-on inhibit)	p0844 = r2090.1	[9678.3]	[9682]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse cancellation and power-on inhibit)	p0848 = r2090.2	[9678.3]	[9682]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852 = r2090.3	[9678.3]	[9682]	-
STW1.4	**1 = Operating condition** (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140 = r2090.4	[9678.3]	[9682]	-
STW1.5	**1 = Enable the ramp-function generator** 0 = Stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141 = r2090.5	[9678.3]	[9682]	-
STW1.6	**1 = Enable setpoint** 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142 = r2090.6	[9678.3]	[9682]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <1>	p0854[0] = r2090.10	[9678.3]	-	-
STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.13	**1 = Enable zero marks** <2>	p1035 = p2090.13	[9678.3]	-	-
STW1.14	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> The drive object is ready for transfer.
<2> Without function on the TM41. The zero mark can only be switched via p4401.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9677_51_eng.vsd	Function diagram	- 9677 -
Terminal Module 41 (TM41) - STW1 control word interconnection (p0922 = 3)					16.06.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-310 9677 – Interconexión palabra de mando STW1 (p0922 = 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> When the master control is retrieved, predefined by STARTER or AOP30.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9678_51_eng.vsd	Function diagram	- 9678 -
Terminal Module 41 (TM41) - Control word, sequence control (p4400 = 0)					10.09.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-311 9678 – Palabra de mando Secuenciador

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2000.00 µs

Signal targets for STW2 Standard telegram 3 (p0922 = 3)

<1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW2.0	**Drive data set selection DDS, bit 0**	p0820[0] = r2093.0	-	-	-
STW2.1	**Drive data set selection DDS, bit 1**	p0821[0] = r2093.1	-	-	-
STW2.2	**Drive data set selection DDS, bit 2**	p0822[0] = r2093.2	-	-	-
STW2.3	**Drive data set selection DDS, bit 3**	p0823[0] = r2093.3	-	-	-
STW2.4	**Drive data set selection DDS, bit 4**	p0824[0] = r2093.4	-	-	-
STW2.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.7	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.10	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.11	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.12	**Master sign-of-life, bit 0**	p2045 = r2050[3]	-	[2410]	-
STW2.13	**Master sign-of-life, bit 1**				
STW2.14	**Master sign-of-life, bit 2**				
STW2.15	**Master sign-of-life, bit 3**				

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9679_51_eng.vsd	Function diagram	- 9679 -
Terminal Module 41 (TM41) - STW2 control word interconnection (p0922 = 3)					05.10.07 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-312 9679 – Interconexión palabra de mando STW2 (p0922 = 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

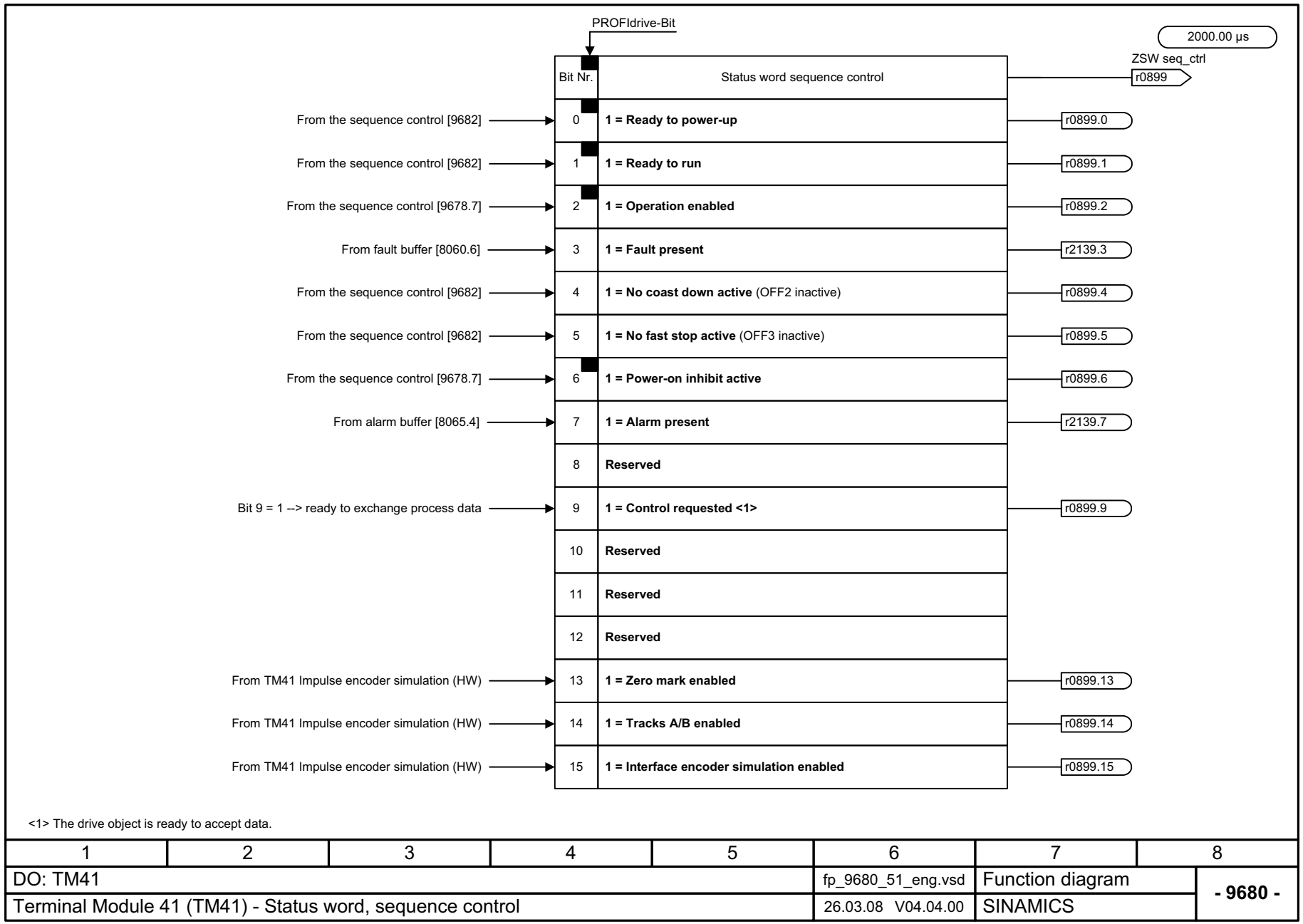


Figura 2-313 9680 – Palabra de estado Secuenciador

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2000.00 µs

Signal sources for ZSW1 Standard telegram 3 (p0922 = 3)

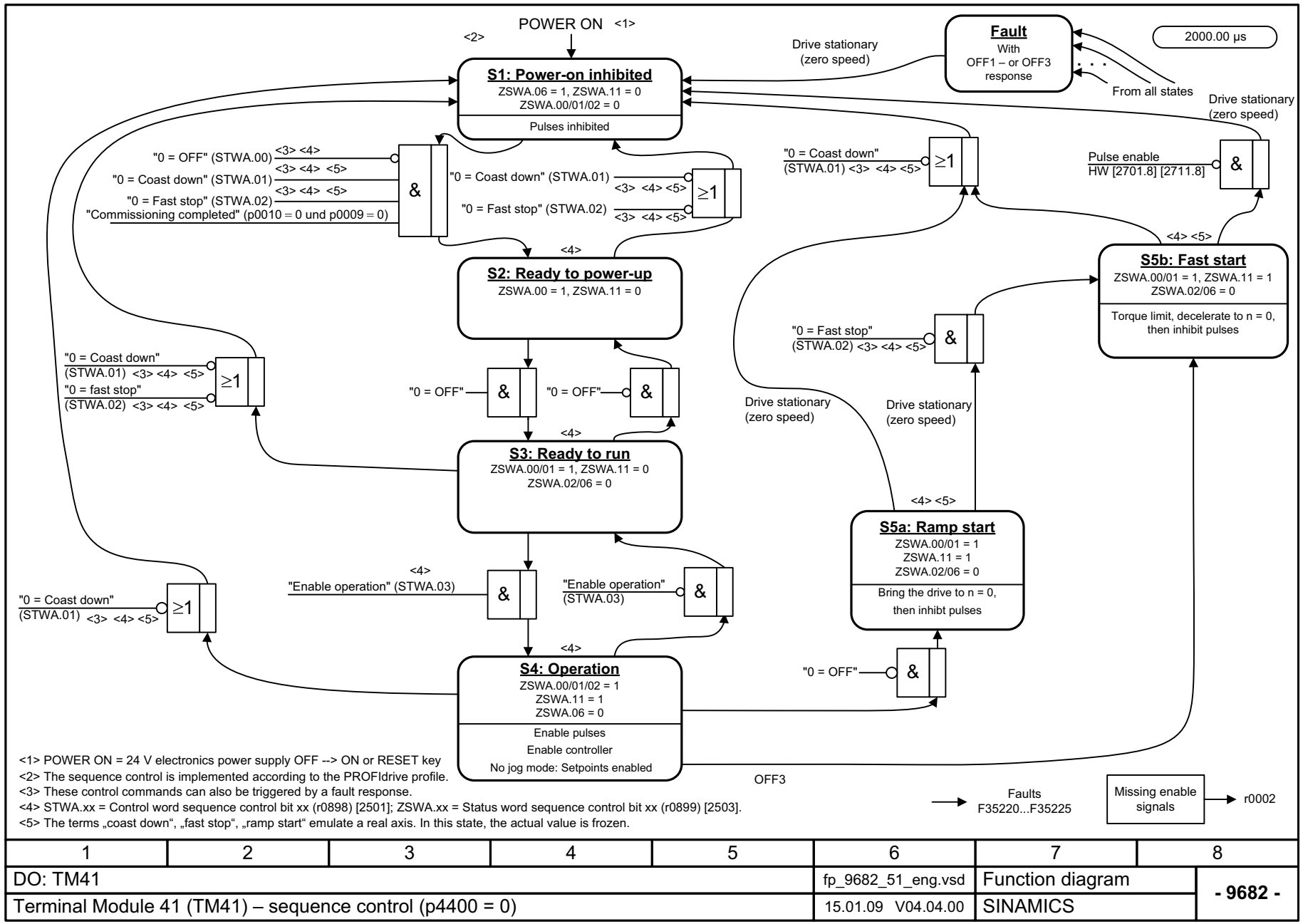
Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] Signal source	Inverted
ZSW1.0	**1 = Ready to power up**	p2080[0] = r0899.0	[9680.7]	[9682]	-
ZSW1.1	**1 = Ready**	p2080[1] = r0899.1	[9680.7]	[9682]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[9680.7]	[9682]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active**	p2080[4] = r0899.4	[9680.7]	[9682]	-
ZSW1.5	**1 = No quick stop active**	p2080[5] = r0899.5	[9680.7]	[9682]	-
ZSW1.6	**1 = Power-on inhibit active**	p2080[6] = r0899.6	[9680.7]	[9682]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <1>	p2080[9] = r0899.9	[9680.7]	[9680]	-
ZSW1.10	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.14	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> The drive object is ready accept data.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9681_51_eng.vsd	Function diagram	- 9681 -
Terminal Module 41 (TM41) - ZSW1 status word interconnection (p0922 = 3)					26.03.08 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-314 9681 – Interconexión palabra de estado ZSW1 (p0922 = 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9682_51_eng.vsd	Function diagram	- 9682 -
Terminal Module 41 (TM41) – sequence control (p4400 = 0)					15.01.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-315 9682 – Unidad de control

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2000.00 µs

Signal sources for ZSW2 Standard telegram 3 (p0922 = 3)

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] Signal source	Inverted
ZSW2.0	**1 = DDS present Bit 0**	p2081[0] - r0051.0	-	-	-
ZSW2.1	**1 = DDS present Bit 1**	p2081[1] - r0051.1	-	-	-
ZSW2.2	**1 = DDS present Bit 2**	p2081[2] - r0051.2	-	-	-
ZSW2.3	**1 = DDS present Bit 3**	p2081[3] - r0051.3	-	-	-
ZSW2.4	**1 = DDS present Bit 4**	p2081[4] - r0051.4	-	-	-
ZSW2.5	**1 = Alarm class bit 0**	p2081[5] = r2139.11	-	-	-
ZSW2.6	**1 = Alarm class bit 1**	p2081[6] = r2139.12	-	-	-
ZSW2.7	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.8	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.10	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.11	**Reserved**	-	-	-	-
<1> ZSW2.12	**Slave sign-of-life bit 0**	Implicitly interconnected	-	-	-
ZSW2.13	**Slave sign-of-life bit 1**				
ZSW2.14	**Slave sign-of-life bit 2**				
ZSW2.15	**Slave sign-of-life bit 3**				

<1> These signals are automatically interconnected for clock-cycle synchronous operation.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM41					fp_9683_51_eng.vsd	Function diagram	- 9683 -
Terminal Module 41 (TM41) - ZSW2 status word interconnection (p0922 = 3)					04.09.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-316 9683 – Interconexión palabra de estado ZSW2 (p0922 = 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.34 Servicios auxiliares

Esquemas de funciones

9794 – Unidad de refrigeración Señales de control y respuesta (r0108.28 = 1)	2-1870
9795 – Unidad de refrigeración Secuenciador (r0108.28 = 1)	2-1871

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

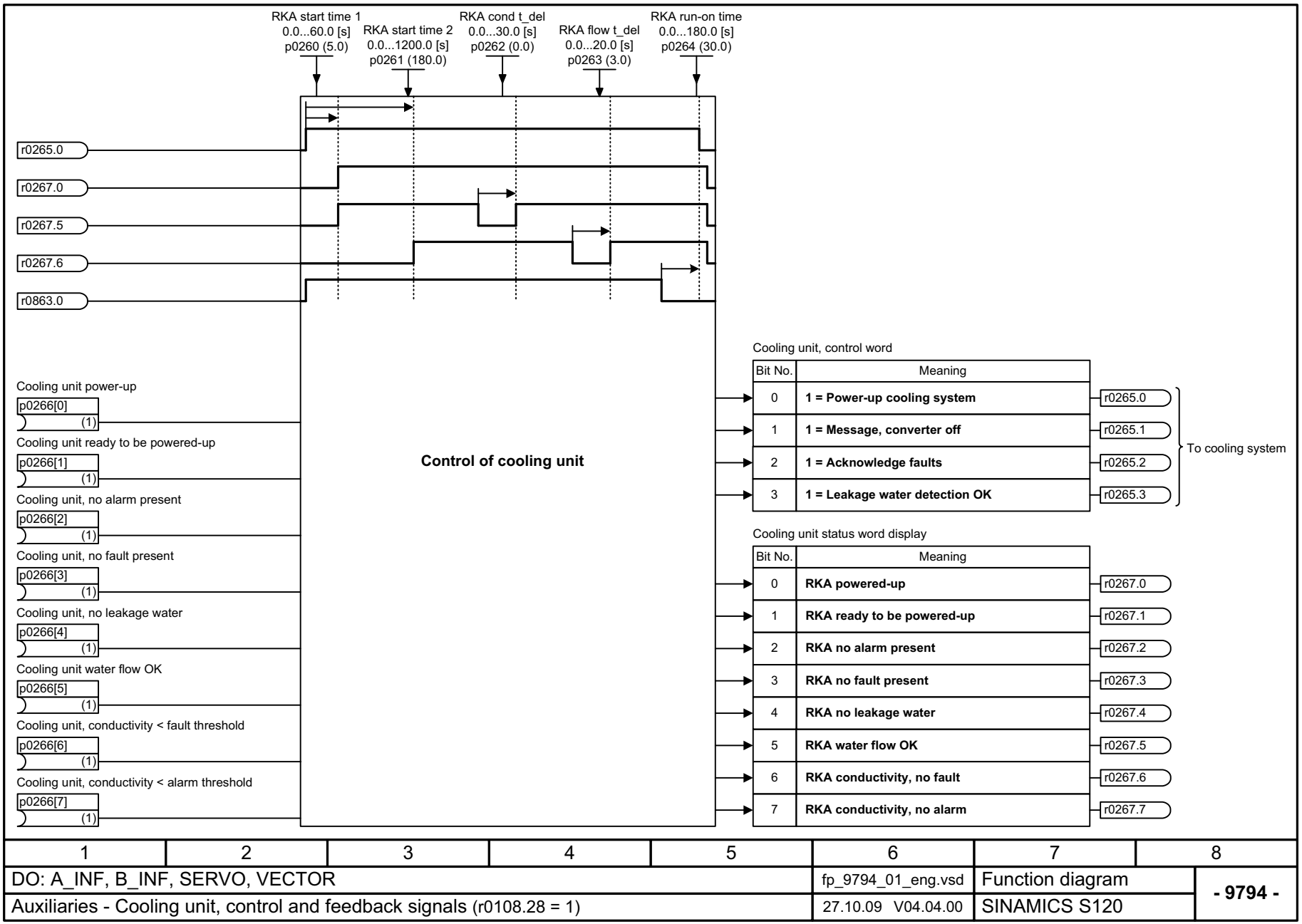


Figura 2-317 9794 – Unidad de refrigeración Señales de control y respuesta (r0108.28 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

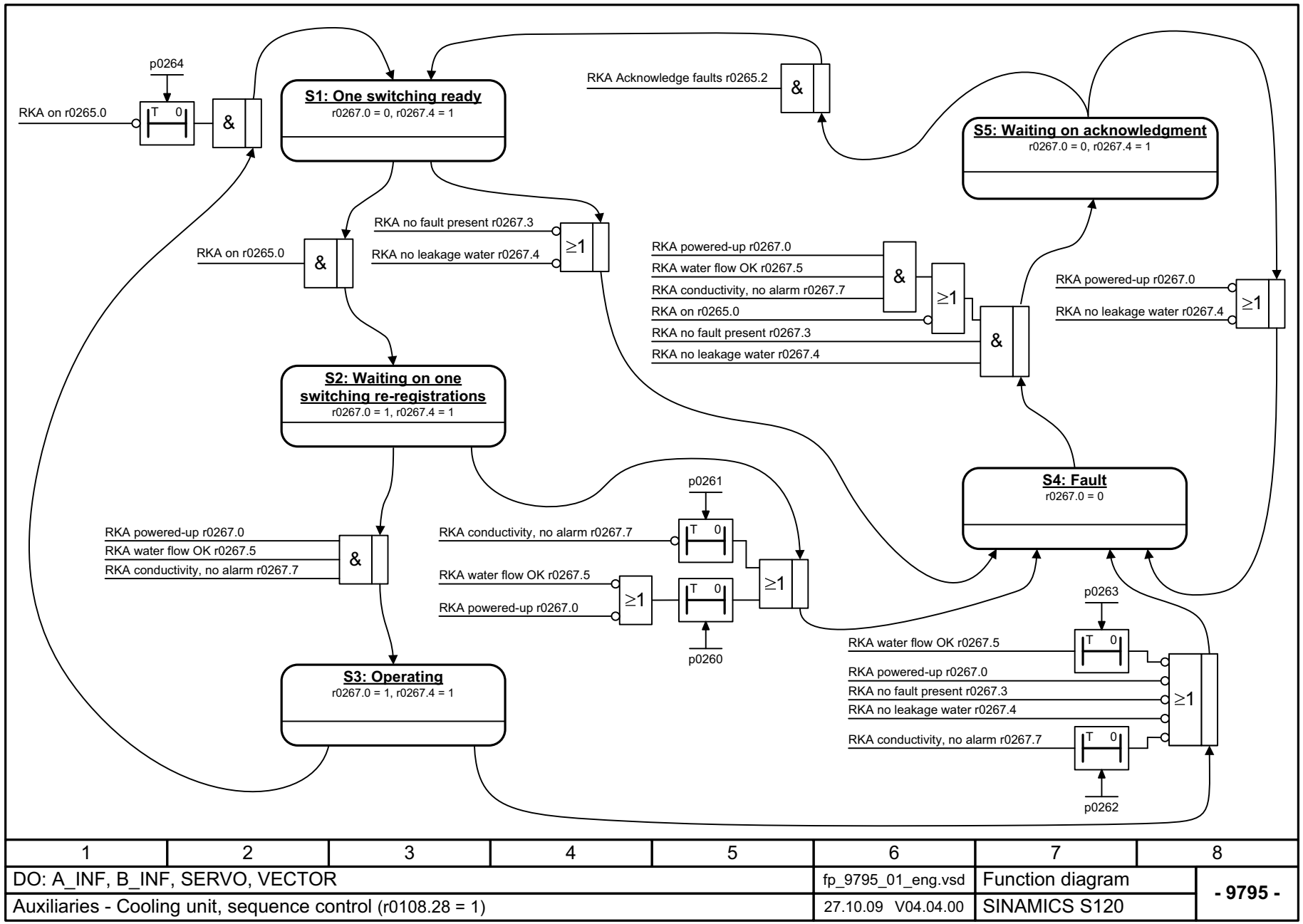


Figura 2-318 9795 – Unidad de refrigeración Secuenciador (r0108.28 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, SERVO, VECTOR					fp_9795_01_eng.vsd	Function diagram	- 9795 -
Auxiliaries - Cooling unit, sequence control (r0108.28 = 1)					27.10.09 V04.04.00	SINAMICS S120	

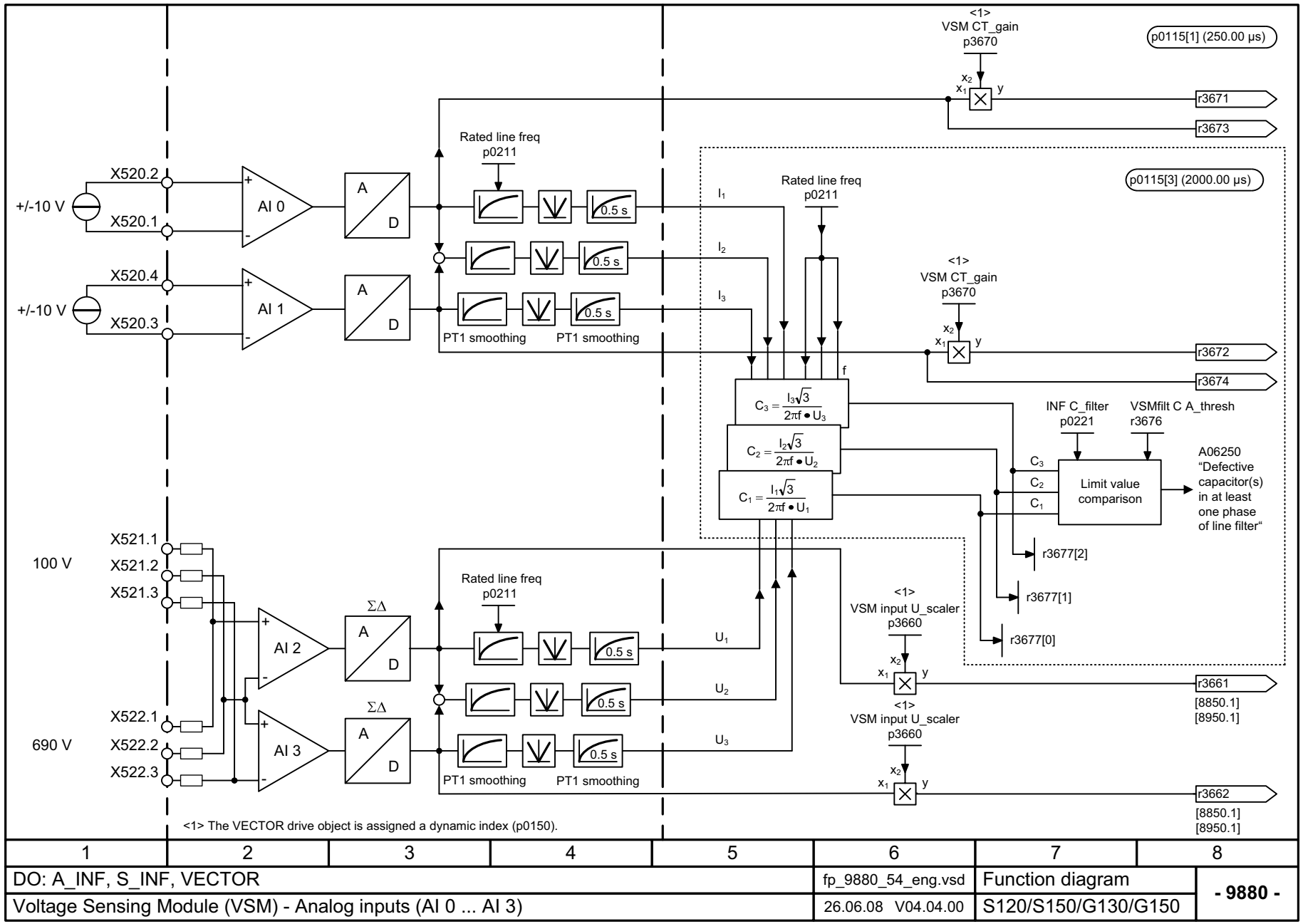
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.35 Voltage Sensing Module (VSM)

Esquemas de funciones

9880 – Entradas analógicas (AI 0 ... AI 3)	2-1873
9886 – Evaluación de temperatura	2-1874
9887 – Vigilancia de sensores KTY/PTC	2-1875

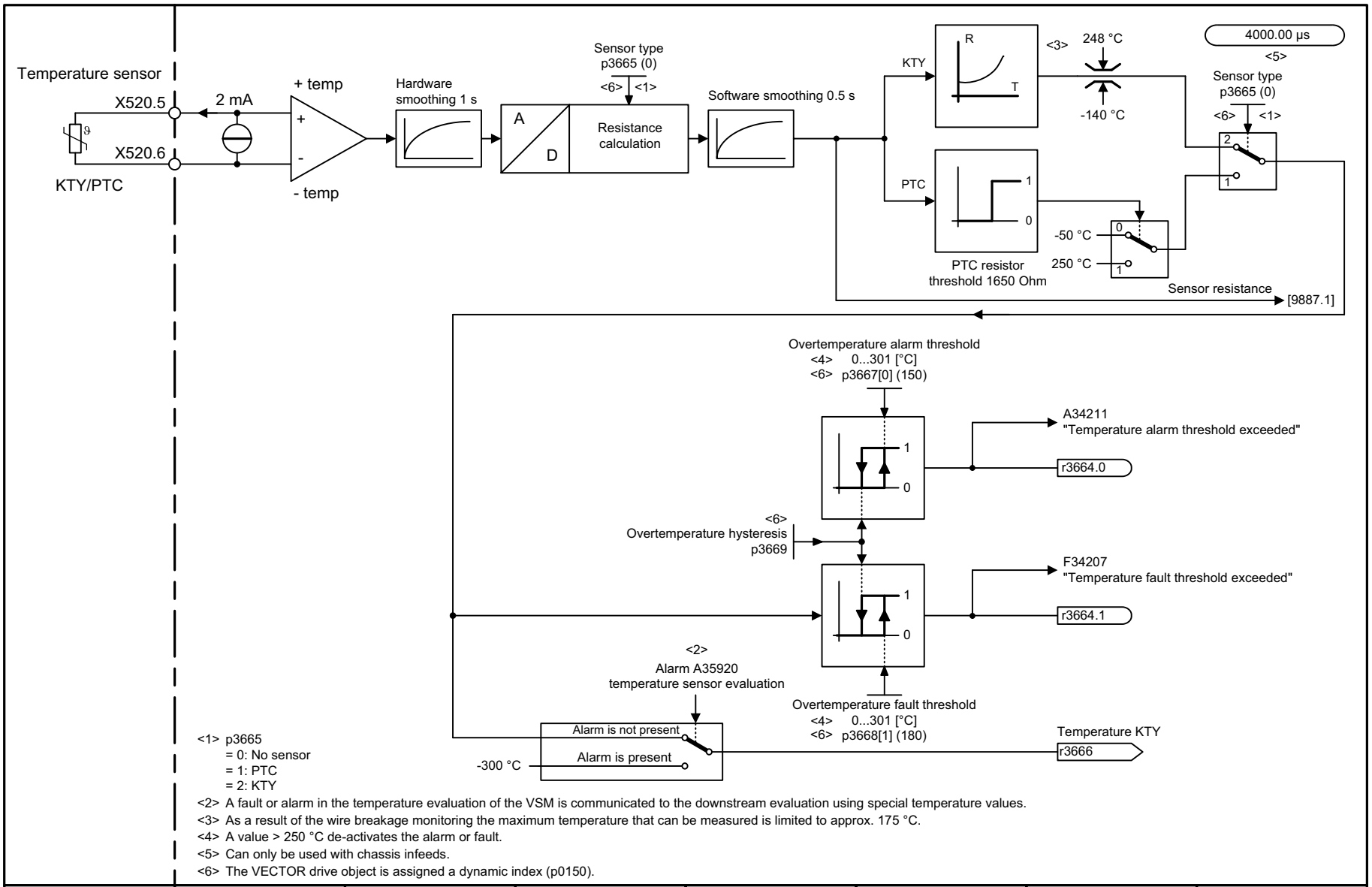
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, S_INF, VECTOR					fp_9880_54_eng.vsd	Function diagram	- 9880 -
Voltage Sensing Module (VSM) - Analog inputs (AI 0 ... AI 3)					26.06.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-319 9880 – Entradas analógicas (AI 0 ... AI 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



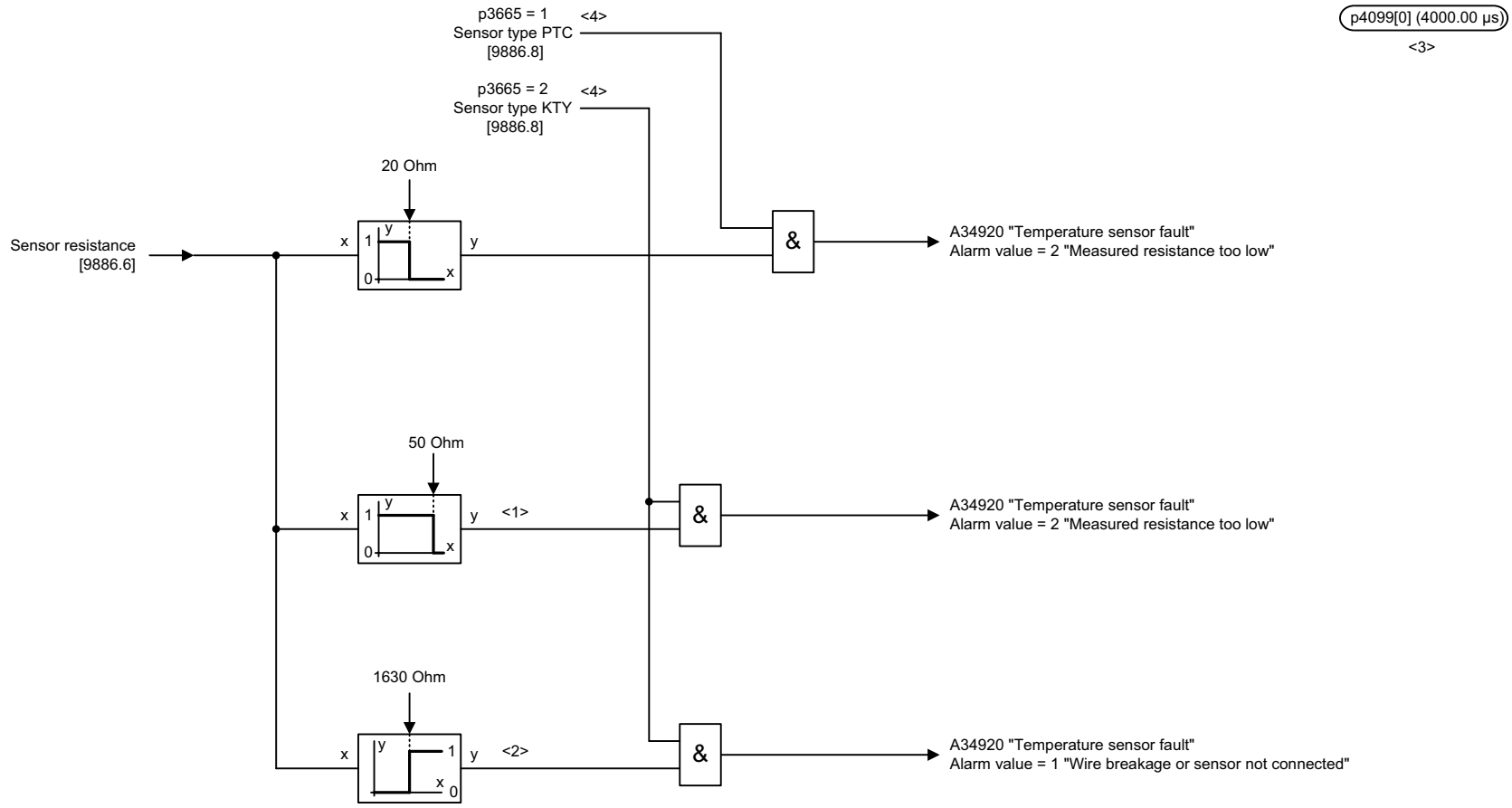
<1> p3665
= 0: No sensor
= 1: PTC
= 2: KTY

<2> A fault or alarm in the temperature evaluation of the VSM is communicated to the downstream evaluation using special temperature values.
<3> As a result of the wire breakage monitoring the maximum temperature that can be measured is limited to approx. 175 °C.
<4> A value > 250 °C de-activates the alarm or fault.
<5> Can only be used with chassis infeeds.
<6> The VECTOR drive object is assigned a dynamic index (p0150).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, S_INF, VECTOR					fp_9886_54_eng.vsd	Function diagram	- 9886 -
Voltage Sensing Module (VSM) - Temperature evaluation					08.06.07 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-320 9886 – Evaluación de temperatura

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For KTY84-130 temperature sensor, the following applies: A threshold value 50 Ohm corresponds to -140 °C.
<2> For KTY84-130 temperature sensor, the following applies: A threshold value 1630 Ohm corresponds to +180 °C.
<3> Can only be used with the Chasis Active Line Modules.
<4> The VECTOR drive object is assigned a dynamic index (p0150).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, S_INF, VECTOR					fp_9887_54_eng.vsd	Function diagram	- 9887 -
Voltage Sensing Module (VSM) - Sensor monitoring KTY/PTC					10.08.07 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-321 9887 – Vigilancia de sensores KTY/PTC

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.36 Basic Operator Panel 20 (BOP20)

Esquemas de funciones

9912 – Palabra de mando Interconexión 2-1877

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection STW BOP (r0019) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters
STW BOP.0	**1 = On** **0 = OFF (OFF1)**	p0840[0] = r0019.0
STW BOP.1	**1 = No coast down** 0 = Coast down (OFF2)	p0844[0] = r0019.1
STW BOP.2	**1 = No fast stop** 0 = Fast stop (OFF3)	p0848[0] = r0019.2
STW BOP.3	**Reserved**	-
STW BOP.4	**Reserved**	-
STW BOP.5	**Reserved**	-
STW BOP.6	**Reserved**	-
STW BOP.7	**↑ = Acknowledge fault**	p2102[0] = r0019.7
STW BOP.8	**Reserved**	-
STW BOP.9	**Reserved**	-
STW BOP.10	**Reserved**	-
STW BOP.11	**Reserved**	-
STW BOP.12	**Reserved**	-
STW BOP.13	**1 = Motorized potentiometer, raise**	p1035[0] = r0019.13
STW BOP.14	**1 = Motorized potentiometer, lower**	p1036[0] = r0019.14
STW BOP.15	**Reserved**	-

<1> The BICO interconnection represents an example that can be be changed by the user.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_S					fp_9912_54_eng.vsd	Function diagram	- 9912 -
Basic Operator Panel 20 (BOP20) - Control word interconnection					16.01.07 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-322 9912 – Palabra de mando Interconexión

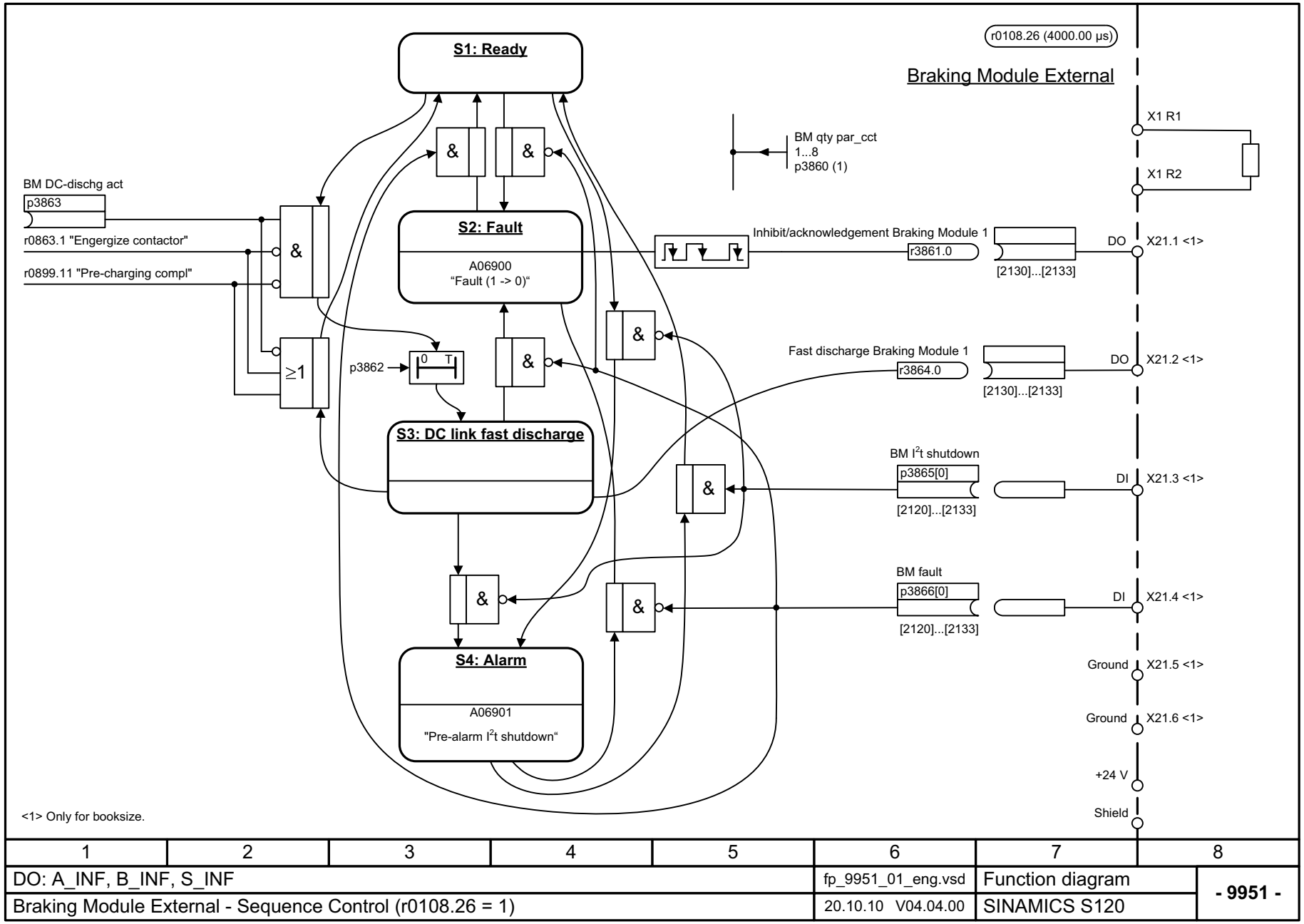
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.37 Braking Module externo

Esquemas de funciones

9951 – Unidad de control (r0108.26 = 1) 2-1879

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_9951_01_eng.vsd	Function diagram	- 9951 -
Braking Module External - Sequence Control (r0108.26 = 1)					20.10.10 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-323 9951 – Unidad de control (r0108.26 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Fallos y alarmas

3

Contenido

3.1	Vista general de los fallos y alarmas	3-1882
3.2	Lista de fallos y alarmas	3-1892

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

3.1 Vista general de los fallos y alarmas

3.1.1 Generalidades sobre fallos y alarmas

Señalización de fallos/alarmas

El accionamiento señaliza una anomalía mediante la indicación de los correspondientes fallos o alarmas.

Existen las siguientes posibilidades de indicación de fallos/alarmas:

- Indicación a través de las memorias de fallos y alarmas, en caso de PROFIBUS
- Indicación a través del software de puesta en marcha en modo online

Diferencias entre fallos y alarmas

Los fallos y las alarmas se diferencian en lo siguiente:

Tabla 3-1 Diferencias de los fallos y las alarmas

Tipo	Descripción
fallos	¿Qué ocurre al aparecer un fallo? • Se inicia la correspondiente reacción al fallo. • Se activa la señal de estado ZSW1.3. • El fallo se introduce en la memoria de fallos. ¿Cómo se solucionan los fallos? • Eliminación de la causa del fallo. • Confirmación del fallo.
Alarmas	¿Qué ocurre al aparecer una alarma? • Se activa la señal de estado ZSW1.7. • La alarma se introduce en la memoria de alarmas. ¿Cómo se solucionan las alarmas? • Las alarmas se suprimen automáticamente. Cuando desaparece su causa, se anulan por sí mismas.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacciones a fallos

Se han definido las siguientes reacciones a fallos:

Tabla 3-2 Reacciones a fallos

Lista	PROFI-drive	Reacción	Descripción
NINGUNA	-	Ninguna	Ninguna reacción al aparecer el fallo. **Nota:** Si está activado el módulo de función "Posicionador simple" (r0108.4 = 1), se aplica: Cuando aparece un fallo con la reacción a fallo "NINGUNA", se interrumpe una petición de desplazamiento activa y se cambia al modo de seguimiento hasta que se subsana y confirma el fallo.
DES1	ON/ OFF	Frenado por rampa de deceleración y, a continuación, bloqueo de impulsos	**Regulación de velocidad (p1300 = 20, 21)** • El accionamiento se frena a través de la especificación inmediata de n_cons = 0 en la rampa de deceleración del generador de rampas (p1121). • Al detectar la parada se cierra un posible freno de mantenimiento del motor parametrizado (p1215). Al finalizar el tiempo de cierre (p1217), se suprimen los impulsos. Se detecta estado parado cuando la velocidad real cae por debajo del umbral (p1226) o cuando expira el tiempo de vigilancia (p1227) iniciado con consigna de velocidad < = umbral de velocidad (p1226). **Regulación de par (p1300 = 23)** • Con la regulación de par se aplica: Reacción como DES2. • Si se conmuta a la regulación de par mediante p1501, se aplica: No existe reacción de freno propia. Cuando la velocidad real cae por debajo del umbral (p1226) o termina la temporización (p1227), el freno de motor, si lo hay, se cierra. Al finalizar el tiempo de cierre (p1217), se suprimen los impulsos.
DES1_ RETARDO	-	Como DES1, pero con retardo	Los fallos con esta reacción son efectivos una vez que ha transcurrido el tiempo de retardo de p3136. El tiempo que falta hasta DES1 se muestra en r3137.
DES2	PARADA CON INERCIA	Bloqueo de impulsos interno/externo	**Regulación de velocidad y regulación de par** • Supresión inmediata de impulsos, el accionamiento se para de forma natural. • El freno de mantenimiento de motor, si lo hay, se cierra inmediatamente. • Se activa el bloqueo de conexión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 3-2 Reacciones a fallos, continuación

Lista	PROFI-drive	Reacción	Descripción
DES3	PARADA RÁPIDA	Frenado en la rampa de deceleración DES3 y, a continuación, bloqueo de impulsos	**Regulación de velocidad (p1300 = 20, 21)** • El accionamiento se frena a través de la especificación inmediata de n_cons = 0 en la rampa de deceleración DES3 (p1135). • Al detectar la parada se cierra el freno de mantenimiento del motor, en caso de haberse parametrizado. Al finalizar el tiempo de cierre del freno de mantenimiento (p1217), se suprimen los impulsos. Se detecta estado parado cuando la velocidad real cae por debajo del umbral (p1226) o cuando expira el tiempo de vigilancia (p1227) iniciado con consigna de velocidad < = umbral de velocidad (p1226). • Se activa el bloqueo de conexión. **Regulación de par (p1300 = 23)** • Conmutación al modo con regulación de velocidad y otras reacciones según la descripción en el modo con regulación de velocidad.
PARADA1	-	-	En preparación.
PARADA2	-	n_cons = 0	• El accionamiento se frena a través de la especificación inmediata de n_cons = 0 en la rampa de deceleración DES3 (p1135). • El accionamiento permanece en el modo con regulación de velocidad.
IASC/ FRENODC	-	-	• En motores síncronos se aplica: Si se produce un fallo con esta reacción, se desencadena un cortocircuitado interno del inducido. Deben cumplirse las condiciones para p1231 = 4. • En motores asíncronos se aplica: Si se produce un fallo con esta reacción, se desencadena un frenado por corriente continua. Es necesario que esté puesto en marcha el frenado por corriente continua (p1232, p1233, p1234).
ENCÓDER	-	Bloqueo de impulsos interno/externo (p0491)	La reacción a fallo ENCÓDER actúa independientemente del ajuste en p0491. Ajuste de fábrica: p0491 = 0 --> un fallo en el encóder desencadena DES2 **Atención:** Si se modifica p0491, es imprescindible tener en cuenta la información incluida en la descripción de dicho parámetro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Confirmación de fallos

En la lista de fallos y alarmas se indica junto a cada fallo cómo se tiene que confirmar tras la eliminación de su causa.

Tabla 3-3 Confirmación de fallos

Confirmación	Descripción
POWER ON	El fallo se confirma con POWER ON (desconexión/conexión de la unidad de accionamiento). **Nota:** Si la causa del fallo no está eliminada todavía, el fallo vuelve a aparecer inmediatamente después del arranque.
INMEDIATAMENTE	El fallo se puede confirmar en un único objeto de accionamiento (puntos 1 a 3) o en todos los objetos de accionamiento (punto 4) de las maneras siguientes: 1 Confirmación mediante parámetro: p3981 = 0 --> 1 2 Confirmación mediante entradas de binector: p2103 BI: 1. Confirmar fallos p2104 BI: 2. Confirmar fallos p2105. BI: 3. Confirmar fallos 3 Confirmación a través de señal de mando PROFIBUS: STW1.7 = 0 --> 1 (flanco) 4 Confirmación de todos los fallos p2102 BI: Confirmación de todos los fallos A través de esta entrada de binector es posible confirmar todos los fallos en todos los objetos del sistema de accionamiento. **Nota:** • Estos fallos también se pueden confirmar con POWER ON. • Si la causa del fallo no se ha eliminado todavía, el fallo no se borra después de la confirmación. • Fallos de Safety Integrated Antes de confirmar estos fallos hay que desactivar la función "Parada segura" (SH).
BLOQUEO DE IMPULSOS	El fallo solo se puede confirmar si se bloquean los impulsos (r0899.11 = 0). Existen las mismas posibilidades que para la confirmación INMEDIATAMENTE.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Memoria de fallos - Guardar datos al desconectar

Cuando se desconecta la Control Unit, los datos de la memoria de fallos quedan almacenados de forma no volátil; es decir, el historial de fallos se conserva después de la conexión.

La memoria de fallos de un objeto de accionamiento consta de los parámetros siguientes:

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

La memoria de fallos se puede borrar manualmente de la manera siguiente:

- Borrar la memoria de fallos de todos los objetos de accionamiento:
  p2147 = 1 --> Después de la ejecución se configura automáticamente p2147 = 0.
- Borrar la memoria de fallos de un determinado objeto de accionamiento:
  p0952 = 0 --> El parámetro pertenece a ese objeto de accionamiento.

La memoria de fallos se borra automáticamente en los eventos siguientes:

- Selección del ajuste de fábrica (p0009 = 30 y p0976 = 1).
- Descarga con cambio de estructura (por ejemplo, varía el número de objetos de accionamiento).
- Arranque después de cargar otros valores de parámetros (por ejemplo, p0976 = 10).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

3.1.2 Explicaciones sobre la lista de fallos y alarmas

Los datos del ejemplo siguiente se han elegido libremente. Una descripción se compone, como máximo, de la información relacionada a continuación. Algunos datos se representan opcionalmente.

La lista de fallos y alarmas (Ver apartado 3.2) tiene el siguiente formato:

- Inicio del ejemplo -

Axxxxx (F, N)	**Ubicación del fallo (opcional): Nombre**
Valor de aviso:	Nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.:	Enumeración de los objetos.
Reacción:	NINGUNA
Confirmación:	NINGUNA
Causa:	Descripción de las causas posibles. Valor de fallo (r0949, interpretar formato): o valor de alarma (r2124, interpretar formato): (opcional) Datos sobre los valores de fallo o de alarma (opcional).
Ayuda:	Descripción de los posibles remedios.
Reacción a F:	A_INFEED: DES2 (DES1, NINGUNA) SERVO: NINGUNA (DES1, DES2, DES3) VECTOR: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F:	INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N:	NINGUNA
Confirmac. con N:	NINGUNA

- Final del ejemplo -

Axxxxx	**Alarma xxxxx**
Axxxxx (F, N)	**Alarma xxxxx (se puede cambiar al tipo de aviso F o N)**
Fxxxxx	**Fallo xxxxx**
Fxxxxx (A, N)	**Fallo xxxxx (se puede cambiar al tipo de aviso A o N)**
Nxxxxx	**Sin avisos**
Nxxxxx (A)	**Sin avisos (se puede cambiar al tipo de aviso A)**
Cxxxxx	**Aviso Safety (memoria de avisos propia)**

Un aviso consta de una letra seguida del número correspondiente.

Las letras significan lo siguiente:

- A significa "Alarma" (en inglés "Alarm")
- F significa "Fallo" (en inglés "Fault")
- N significa "Sin notificar" o "Aviso interno" (en inglés "No Report")
- C significa "Aviso Safety"

El paréntesis opcional indica en cada caso si es posible cambiar el tipo de aviso y qué tipos de aviso se pueden ajustar mediante parámetros (p2118, p2119).

Cuando es posible cambiar el tipo de aviso, se muestran además datos sobre la reacción y la confirmación (por ejemplo, reacción para F, confirmación para F).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota:

Las características predeterminadas de un fallo o de una alarma se pueden modificar mediante parametrización.

Bibliografía: /IH1/ SINAMICS S120 Manual de puesta en servicio, apartado "Diagnóstico"

La lista de fallos y alarmas (ver apartado 3.2) proporciona información sobre las características predeterminadas de un aviso. Si se modifican las características de un determinado aviso, tal vez sea necesario adaptar los datos correspondientes en esta lista.

Ubicación del fallo (opcional): Nombre

La ubicación del fallo (opcional) y el nombre del fallo o alarma sirven, junto con el número de aviso, para identificar el aviso (por ejemplo, con el software de puesta en marcha).

Valor de aviso:

La información indicada en el valor de aviso proporciona datos sobre la composición del valor de fallo/alarma.

Ejemplo:

Valor de aviso: Nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Este valor de aviso contiene información sobre el número de componente y la causa del fallo. Las indicaciones %1 y %2 son comodines que, en el modo online, deben completarse según corresponda (p. ej., con el software de puesta en marcha).

Objeto de accionamiento:

En cada aviso (fallo/alarma) se indica en qué objeto de accionamiento se encuentra.

Un aviso puede pertenecer a uno, a varios o a todos los objetos de accionamiento.

Reacción: reacción a fallo predeterminada (reacción configurable)

Indica la reacción predeterminada en caso de fallo.

El paréntesis opcional indica si es posible cambiar la reacción predeterminada y qué reacciones se pueden ajustar mediante parámetros (p2100, p2101).

Nota:

Ver apartado 3.1.1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Confirmación: confirmación predeterminada (confirmación configurable)

Indica la confirmación predeterminada del fallo después de eliminar la causa.

El paréntesis opcional indica si es posible cambiar la confirmación predeterminada y qué confirmación se puede ajustar mediante parámetros (p2126, p2127).

Nota:

Ver apartado 3.1.1

Causa:

Describe las causas posibles del fallo o alarma. De forma opcional, se indica un valor de fallo o un valor de alarma.

Valor de fallo (r0949, formato):

El valor de fallo se introduce en la memoria de fallos en r0949[0...63] y proporciona información adicional y más precisa sobre ese fallo.

Valor de alarma (r2124, formato):

El valor de alarma proporciona información adicional y más precisa sobre una alarma.

El valor de alarma se introduce en la memoria de alarmas en r2124[0..7] y proporciona información adicional y más precisa sobre esa alarma.

Ayuda:

Describe los procedimientos posibles generalmente para eliminar la causa del fallo o alarma que se haya producido.

Alarma

El personal de servicio técnico o de mantenimiento es el responsable de elegir un procedimiento adecuado para eliminar la causa en cada caso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

3.1.3 Rangos numéricos para fallos y alarmas

Nota:

Los rangos numéricos siguientes ofrecen una sinopsis de todos los fallos y alarmas existentes en la familia de accionamientos SINAMICS.

Los fallos y alarmas del producto descrito en el presente manual de listas se relacionan con detalle en el apartado 3.2.

Los fallos y alarmas están divididos en los siguientes rangos de números:

Tabla 3-4 Rangos numéricos para fallos y alarmas

de	a	Rango
1000	3999	Control Unit, regulación
4000	4999	Reservado
5000	5999	Etapa de potencia
6000	6899	Alimentación
6900	6999	Braking Module
7000	7999	Eje motor
8000	8999	Option Board
9000	12999	Reservado
13000	13010	Concesión de licencias
13002	19999	Reservado
20000	29999	OEM
30000	30999	Componente DRIVE-CLiQ etapa de potencia
31000	31999	Componente DRIVE-CLiQ encóder 1
32000	32999	Componente DRIVE-CLiQ encóder 2 **Nota:** Los fallos que se producen se emiten automáticamente como alarma cuando el encóder está parametrizado como sistema de medida directo y no interviene en la regulación del motor.
33000	33999	Componente DRIVE-CLiQ encóder 3 **Nota:** Los fallos que se producen se emiten automáticamente como alarma cuando el encóder está parametrizado como sistema de medida directo y no interviene en la regulación del motor.
34000	34999	Voltage Sensing Module (VSM)
35000	35199	Terminal Module 54F (TM54F)
35200	35999	Terminal Module 31 (TM31)
36000	36999	DRIVE-CLiQ Hub Module

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tabla 3-4 Rangos numéricos para fallos y alarmas, continuación

de	a	Rango
40000	40999	Controller Extension 32 (CX32)
41000	48999	Reservado
49000	49999	SINAMICS GM/SM/GL
50000	50499	Communication Board (COMM BOARD)
50500	59999	OEM Siemens
60000	65535	SINAMICS DC MASTER (regulación de corriente continua)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

3.2 Lista de fallos y alarmas

Product: SINAMICS S120/S150, Version: 4402100, Language: esp,
Objects: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

F01000 Error SW interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: Ha aparecido un error de software interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda:
- Evaluar memoria de fallos (r0945).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir la Control Unit.

F01001 Excepción FloatingPoint

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: Se ha producido una excepción en una operación con el tipo de datos FloatingPoint.
El fallo puede deberse al sistema básico o a una aplicación OA (p. ej., FBLOCKS, DCC).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Nota:
Para más información sobre este fallo, consulte r9999.
r9999[0]: Número de fallo.
r9999[1]: Contador del programa en el momento en que se produjo la excepción.
r9999[2]: Causa de la excepción con FloatingPoint.
Bit 0 = 1: Operación no válida
Bit 1 = 1: División por cero
Bit 2 = 1: Desbordamiento
Bit 3 = 1: Subdesbordamiento
Bit 4 = 1: Resultado impreciso

Ayuda:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Comprobar la configuración y las señales de los bloques de FBLOCKS.
- Comprobar la configuración y las señales de los esquemas DCC.
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F01002 Error SW interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha aparecido un error de software interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01003 Retardo de acuse al acceder a memoria

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Acceso a un área de memoria que no responde con "READY".
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

N01004 (F, A) Error SW interno

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha aparecido un error de software interno.
Valor de fallo (r0949, hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Leer parámetros de diagnóstico (r9999).
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Ver también: r9999 (Error de software interno Diagnóstico adicional)
Reacción a F: DES2
Confirmac. con F: POWER ON
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01005 Descarga de firmware de componente DRIVE-CLiQ fallida

Valor de aviso: número de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha fallado la descarga del firmware a un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = número de componente, xxxx = causa del fallo
xxxx = 000B hex = 11 dec:
Componente DRIVE-CLiQ ha detectado error de CRC.
xxxx = 000F hex = 15 dec:
El contenido del archivo de firmware no es aceptado por el componente DRIVE-CLiQ seleccionado.
xxxx = 0012 hex = 18 dec:
La versión de firmware es demasiado antigua y el componente no la acepta.
xxxx = 0013 hex = 19 dec:
La versión de firmware no es apropiada para la versión de hardware del componente.
xxxx = 0065 hex = 101 dec:
Tras varios intentos de comunicación no hay respuesta del componente DRIVE-CLiQ.
xxxx = 008B hex = 139 dec:
De momento, sólo se ha cargado un nuevo cargador de arranque (requiere repetición tras POWER ON).
xxxx = 008C hex = 140 dec:
El archivo de firmware para el componente DRIVE-CLiQ no está en la tarjeta de memoria.
xxxx = 008D hex = 141 dec:
Se ha detectado longitud incoherente del archivo de firmware. Es posible que la descarga del firmware haya sido provocada por una pérdida de conexión con el archivo de firmware. En una Control Unit SINAMICS Integrated, por ejemplo, esto puede desencadenarse con una descarga de proyecto o un reset.
xxxx = 008F hex = 143 dec:
El componente no ha conmutado al modo de descarga de firmware. El borrado del firmware existente ha fallado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

xxxx = 0090 hex = 144 dec:
Al comprobar el firmware cargado (suma de verificación), el componente ha detectado un error. Es posible que el archivo de la tarjeta de memoria esté dañado.
xxxx = 0091 hex = 145 dec:
El componente no ha concluido a tiempo la comprobación del firmware cargado (suma de verificación).
xxxx = 009C hex = 156 dec:
Componente con el número indicado no presente (p7828).
xxxx = Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Comprobar el número de componente seleccionado (p7828).
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ.
- Guardar el archivo de firmware adecuado en el directorio "/siemens/sinamics/code/sac/" para la descarga.
- Utilizar componente con la versión de hardware adecuada.
- Después de un nuevo POWER ON en los componentes DRIVE-CLiQ, repetir la descarga del firmware. Dependiendo de p7826 es posible que se lleve a cabo una descarga automática de firmware.

A01006 Requiere actualización de firmware de componente DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La actualización del firmware de un componente DRIVE-CLiQ es necesaria ya que para el funcionamiento asociado a la Control Unit no existe en el componente un firmware o una versión del mismo adecuado.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de componente del componente DRIVE-CLiQ.

Ayuda: Actualización del firmware mediante software de puesta en marcha:
En el navegador de proyecto de la unidad de accionamiento asociada es posible leer, bajo "Configuración" en la página "Relación de versiones", la versión del firmware de todos los componentes y realizar la correspondiente actualización del firmware.
Actualización de firmware mediante parámetros:
- Tomar el número de componente indicado en el valor de alarma y ajustarlo en p7828.
- Iniciar la descarga de firmware con p7829 = 1.

A01007 Requiere POWER ON de componente DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se requiere un nuevo POWER ON de un componente DRIVE-CLiQ (p. ej., debido a una actualización de firmware).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de componente del componente DRIVE-CLiQ.
Nota:
Si el número de componente = 1 es necesario un POWER ON de la Control Unit.

Ayuda: Desconectar/conectar la alimentación del componente DRIVE-CLiQ indicado.

A01009 (N) CU: Control Unit Sobretemperatura

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La temperatura (r0037[0]) de la Control Unit ha rebasado el límite especificado.

Ayuda: - Comprobar la entrada de aire para la Control Unit.
- Comprobar el ventilador de la Control Unit.
Nota:
La alarma desaparece automáticamente vuelve a bajarse del límite.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01010 Tipo accto. desconocido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha encontrado un tipo de accionamiento desconocido.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tipo de objeto de accionamiento (ver p0101, p0107).
Ayuda: - Sustituir el Power Module.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F01011 (N) Descarga cancelada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La descarga del proyecto ha sido cancelada.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: la descarga del proyecto ha sido terminada prematuramente por el usuario.
2: la línea de comunicación ha sido interrumpida (p. ej., rotura de hilo, cable desenchufado).
3: el software de puesta en marcha (p. ej., STARTER, SCOUT) ha finalizado la descarga del proyecto de forma prematura.
100: la versión de firmware y la versión de los archivos de proyecto "Descargar desde tarjeta" son diferentes.
Nota:
La reacción a la cancelación de una descarga es el estado "Primera puesta en marcha".
Ayuda: - Comprobar la línea de comunicación.
- Volver a ejecutar la descarga del proyecto.
- Arranque desde archivos salvados previamente (desconexión/conexión o p0976).
- Utilice la versión correspondiente para la descarga desde la tarjeta.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F01012 (N) Error al convertir el proyecto

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Al convertir un proyecto creado con una versión anterior del firmware ha aparecido un error.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro causante del fallo.
Con valor de fallo = 600 es aplicable:
La evaluación de la temperatura ya no se asigna a la etapa de potencia, sino a la evaluación del encóder.
Atención:
con ello ya no queda garantizada la vigilancia de la temperatura del motor.
Ayuda: Comprobar el parámetro indicado en el valor de fallo y ajustarlo al valor correcto.
Rel. a valor de fallo = 600:
El parámetro p0600 debe ajustarse al valor 1, 2 ó 3 de acuerdo a la correspondencia entre la evaluación interna de encóder y la interfaz a éste.
Valor 1 significa: la evaluación interna de encóder está asignada a la interfaz de encóder 1 vía p0187.
Valor 2 significa: la evaluación interna de encóder está asignada a la interfaz de encóder 2 vía p0188.
Valor 3 significa: la evaluación interna de encóder está asignada a la interfaz de encóder 3 vía p0189.
- Dado el caso deberá asignarse, usando los parámetros p0187, p0188 o p0189, la evaluación interna de encóder a una interfaz a éste.
- Dado el caso, actualizar el firmware a la nueva versión.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01013 CU: Duración de uso del ventilador alcanzada o superada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha alcanzado o superado la duración máxima del ventilador de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0: La duración máxima del ventilador se alcanza en 500 horas.
1: La duración máxima del ventilador se ha superado (50000 horas).

Ayuda: Cambiar el ventilador de la Control Unit y poner a 0 el contador de horas de funcionamiento (p3961 = 0).

F01015 Error SW interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: Ha aparecido un error de software interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

A01016 (F) Firmware modificado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al menos uno de los archivos pertenecientes al firmware contenidos en el directorio /SIEMENS/SINAMICS/ ha sufrido una modificación no permitida respecto al estado de suministro. En este directorio no se permiten modificaciones.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0: Suma de verificación de archivo errónea.
1: Falta archivo.
2: Hay un archivo de más.
3: Versión de firmware errónea.
4: Suma de verificación de archivo backup errónea.
Ver también: r9925 (Archivo de firmware con error)

Ayuda: Restablecer el estado de suministro con la memoria no volátil para el firmware (tarjeta de memoria/memoria del equipo).
Nota:
El archivo afectado puede leerse a través de r9925.
Ver también: r9926 (Estado de la comprobación de firmware)

Reacción a F: DES2

Confirmac. con F: POWER ON

A01017 Lista de componentes modificada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En la tarjeta de memoria hay un archivo en el directorio /SIEMENS/SINAMICS/DATA o /ADDON/SINAMICS/DATA que se ha modificado ilegalmente respecto al estado de fábrica. En este directorio no se permiten modificaciones.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
zyx dez: x = problema, y = directorio, z = nombre de archivo
x = 1: Archivo inexistente.
x = 2: La versión del firmware del archivo no coincide con la versión del software.
x = 3: La suma de verificación del archivo está mal.
y = 0: Directorio /SIEMENS/SINAMICS/DATA/
y = 1: Directorio /ADDON/SINAMICS/DATA/
z = 0: Archivo MOTARM.ACX
z = 1: Archivo MOTSRM.ACX
z = 2: Archivo MOTSLM.ACX
z = 3: Archivo ENCDATA.ACX
z = 4: Archivo FILTDATA.ACX
z = 5: Archivo BRKDATA.ACX
z = 6: Archivo DAT_BEAR.ACX
z = 7: Archivo CFG_BEAR.ACX
z = 8: Archivo ENC_GEAR.ACX

Ayuda: Restablecer el archivo afectado en la tarjeta de memoria como venía fábrica.

A01020 Fallo al escribir en el RAM disk

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El acceso de escritura al RAM disk interno ha fallado.

Ayuda: Ajustar el tamaño del libro de registros del sistema (p9930) en el RAM disk interno.

F01023 Software Timeout intern

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha aparecido un Software Timeout interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F01030 Pérdida signo de actividad con mando

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES3 (DES1, DES2, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES3 (DES1, DES2, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Estando el mando en el PC no se ha recibido ningún signo de actividad dentro del tiempo de vigilancia.
El mando se ha devuelto de nuevo a la interconexión BICO activa.

Ayuda: Ajustar a un mayor valor el tiempo de vigilancia en el PC o, en su caso, desactivar totalmente la vigilancia.
En el software de puesta en marcha, el tiempo de vigilancia se ajusta como sigue:
<Accto.> -> Puesta en marcha -> Panel de mando -> botón "Traer mando" -> Aparece una ventana para ajustar el tiempo de vigilancia en milisegundos.
Atención:
El tiempo de vigilancia deberá ajustarse todo lo pequeño que sea posible. ¡Un tiempo de vigilancia largo significa reacción tardía si falla la comunicación!

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01031 Falta de signos de actividad en DES en REMOTO

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES3 (DES1, DES2, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES3 (DES1, DES2, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Estando activo el modo "DES en REMOTO" no se ha recibido ningún signo de actividad en 3 segundos.

Ayuda: - Comprobar la conexión de la línea de datos a la interfaz serie en la Control Unit (CU) y el panel de operador.
- Comprobar la línea de datos entre la Control Unit y el panel de operador.

F01033 Conmutación de unidades: Valor de parámetro de referencia inválido

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al conmutar a la representación relativa ningún parámetro de referencia debe ser igual a 0.0.
Valor de fallo (r0949, parámetro):
Parámetro de referencia cuyo valor es 0.0.
Ver también: p0349 (Sistema de unidades Datos esquema equivalente motor), p0505 (Selección Sistema de unidades), p0595 (Selección de unidad tecnológica)

Ayuda: Ajustar el valor del parámetro de referencia diferente a 0.0.
Ver también: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

F01034 Conmutación de unidades: Cálculo valores parámetro fallido tras cambiar valor de referencia

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La modificación de un parámetro de referencia tuvo el efecto de que, en un parámetro afectado, el valor ajustado en representación relativa no se pudo volver a calcular. La modificación fue rechazada y se restableció el valor de parámetro original.
Valor de fallo (r0949, parámetro):
Parámetro cuyo valor no ha podido recalcularse
Ver también: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Ayuda: Elegir el valor del parámetro de referencia de forma que puedan calcularse los parámetros afectados en representación relativa.
Ver también: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

A01035 (F) ACX: Arranque desde archivos de backup de parámetros

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al arrancar la Control Unit no se ha encontrado ningún juego de datos completo en archivos de backup de parámetros. Los últimos parámetros no se han salvado completamente. En su lugar se carga un registro backup o un archivo de backup de parámetros.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: Si ha guardado el proyecto con el software de puesta en marcha, vuelva a descargar el proyecto. Guardar usando la función "Copiar de RAM a ROM" o ajustando p0977 = 1. Con ello los archivos de parámetros se escriben completamente de nuevo en la memoria no volátil.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01036 (A) ACX: Falta archivo de backup de parámetros

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al cargar la parametrización del equipo no es posible encontrar un archivo de backup de parámetros de un objeto de accionamiento. Para este objeto de accionamiento no existe ni un archivo PSxxxyyy.ACX, ni PSxxxyyy.NEW ni un archivo de backup de parámetros PSxxxyyy.BAK en la memoria no volátil.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Byte 1: yyy en nombre de archivo PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> Archivo de backup de coherencia
yyy = 001 ... 062 --> Número de objeto de accionamiento
yyy = 099 --> Archivo de backup de parámetros PROFIBUS
Byte 2, 3, 4:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: Si ha guardado los datos del proyecto con el software de puesta en marcha, vuelva a descargar el proyecto. Guardar usando la función "Copiar de RAM a ROM" o ajustando p0977 = 1. Con ello los archivos de parámetros se escriben completamente de nuevo en la memoria no volátil.
Si no ha guardado sus datos de proyecto es necesario realizar una nueva primera puesta en marcha.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F01037 (A) ACX: Error al cambiar el nombre del archivo de backup de parámetros

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha fallado el cambio de nombre de un archivo de backup de parámetros guardado en la memoria no volátil.
Uno de los archivos de backup de parámetros que se desea cambiar de nombre tiene el atributo "read only". Los archivos de backup de parámetros se guardan en el directorio \USER\SINAMICS\DATA.
Puede que la memoria no volátil esté dañada.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Byte 1: yyy en el nombre de archivo PSxxxyyy.*, CAxxxyyy.* o CCxxxyyy.*
yyy = 000 --> Archivo de backup de coherencia
yyy = 099 --> Archivo de backup de parámetros PROFIBUS PSxxx099.*
Byte 2: xxx en el nombre de archivo PSxxxyyy.*
xxx = 000 --> Backup iniciado con p0977 = 1
xxx = 010 --> Backup iniciado con p0977 = 10
xxx = 011 --> Backup iniciado con p0977 = 11
xxx = 012 --> Backup iniciado con p0977 = 12
Byte 4, 3:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Compruebe si uno de los archivos para sobrescribir tiene el atributo "read only" y cámbielo a "writeable". Compruebe todos los archivos (PSxxxyyy.*, CCxxxyyy.*, CAxxxyyy.*) que pertenecen al accionamiento yyy definido en el valor de fallo.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01038 (A) ACX: Archivo de backup de parámetros Error al cargar

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha producido un error al cargar archivos PSxxxyyy.ACX o PTxxxyyy.ACX desde la memoria no volátil.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Byte 1: yyy en nombre de archivo PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> Archivo de backup de coherencia
yyy = 001 ... 062 --> Número de objeto de accionamiento
yyy = 099 --> Archivo de backup de parámetros PROFIBUS
Byte 2:
255 = tipo de objeto de accionamiento erróneo
254 = comparación de topología fallida -> No ha podido especificarse el tipo de objeto de accionamiento
Causas posibles:
- tipo de componente erróneo en la topología real
- componente inexistente en la topología real
- componente inactivo
De lo contrario, para diagnóstico de fallos en Siemens.
Byte 4, 3:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Si ha guardado los datos del proyecto con el software de puesta en marcha, vuelva a descargar el proyecto. Guardar usando la función "Copiar de RAM a ROM" o ajustando p0977 = 1. Con ello los archivos de parámetros se escriben completamente de nuevo en la memoria no volátil.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.
- Si byte 1 = 255:
corrija el tipo de objeto de accionamiento (ver p0107).

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F01039 (A) ACX: Error al escribir en archivo de backup de parámetros

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha fallado el acceso de escritura a un archivo de backup de parámetros PSxxxyyy.*** en la memoria no volátil.
- En el directorio /USER/SINAMICS/DATA/, hay como mínimo un archivo de backup de parámetros PSxxxyyy.*** que tiene el atributo "read only", por lo que no puede sobrescribirse.
- No hay espacio suficiente en memoria.
- La memoria no volátil está defectuosa y no se puede escribir en ella.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
dcba hex
a = yyy en el nombre de archivo PSxxxyyy.***
a = 000 --> Archivo de backup de coherencia
a = 001 ... 062 --> Número de objeto de accionamiento
a = 070 --> FEPROM.BIN
a = 080 --> DEL4BOOT.TXT
a = 099 --> Archivo de backup de parámetros PROFIBUS
b = xxx en el nombre de archivo PSxxxyyy.***
b = 000 --> Backup iniciado con p0977 = 1
b = 010 --> Backup iniciado con p0977 = 10
b = 011 --> Backup iniciado con p0977 = 11
b = 012 --> Backup iniciado con p0977 = 12
d, c:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el atributo de los archivos (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) y, dado el caso, cambiarlo de "read only" a "writeable".
- Comprobar el espacio libre en la memoria no volátil. Para cada objeto de accionamiento existente en el sistema se necesitan aprox. 80 Kbytes de espacio libre.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F01040 Se requiere guardar parámetros y POWER ON

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: En el sistema de accionamiento se ha modificado un parámetro que requiere salvar los parámetros y un nuevo arranque (p. ej. p0110).

Ayuda: - Salvar los parámetros (p0971/p0977).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

F01041 Se requiere salvar los parámetros

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Durante el arranque se han detectado archivos faltantes o defectuosos en la tarjeta.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: No es posible abrir el archivo origen.
2: No es posible leer el archivo origen.
3: No es posible crear el directorio de destino.
4: No es posible crear/abrir el archivo de destino.
5: No es posible escribir en el archivo de destino.
Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Salvar los parámetros.
- Cargar de nuevo el proyecto en la unidad de accionamiento.
- Realizar actualización de firmware.
- Dado el caso, sustituir la Control Unit y/o la tarjeta de memoria.

F01042 Error en parámetros al descargar el proyecto

Valor de aviso: parámetro: %1, índice: %2, causa del fallo: %3

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Al descargar un proyecto usando el software de puesta en marcha se ha detectado un error (p. ej. valor erróneo de parámetro).
En los parámetros indicados se ha detectado rebase de límites dinámicos que pueden depender de otros parámetros.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ccbbaaaa hex
aaaa = parámetro
bb = índice
cc = causa del fallo
0: Telegrama de parametrización ilegal.
1: Parámetro no modificable.
2: Rebase de límite por exceso o defecto.
3: Subíndice erróneo.
4: Ningún array, ningún índice.
5: Tipo de datos erróneo.
6: No se permite setear (sólo resetear).
7: Elemento descriptivo no modificable.
9: Datos descriptivos no presentes.
11: No tiene mando.
15: No hay array de texto.
17: Petición no ejecutable por estado operativo.
20: Valor ilegal.
21: Respuesta demasiado larga.
22: Dirección de parámetro ilegal.
23: Formato ilegal.
24: Número de valores incoherente.
25: El objeto de accionamiento no existe.
101: Desactivado momentáneamente.
104: Valor ilegal.
107: Acceso en escritura no permitido con regulador habilitado.
108: Unidad desconocida.
109: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha encóder (p0010 = 4).
110: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Motor (p0010 = 3).
111: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Etapa de potencia (p0010 = 2).
112: Acceso en escritura sólo en puesta en marcha rápida (p0010 = 1).
113: Acceso en escritura sólo Listo (p0010 = 0).
114: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Reset de parámetros (p0010 = 30).
115: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Safety Integrated (p0010 = 95).
116: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Aplicación tecnológica/Unidades (p0010 = 5).
117: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha rápida (p0010 distinto de 0).
118: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Descarga (p0010 = 29).
119: Al descargar no deberá escribirse en este parámetro.
120: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Configuración de base de accionamiento (equipo: p0009 = 3).
121: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Definición tipo de accionamiento (equipo: p0009 = 2).
122: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Configuración de base de datos (equipo: p0009 = 4).
123: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Configuración de equipos (equipo: p0009 = 1).
124: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Descarga de equipos (equipo: p0009 = 29).
125: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Reset parámetros equipo (equipo: p0009 = 30).
126: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en marcha Equipo listo (equipo: p0009 = 0).
127: Acceso en escritura sólo en estado de puesta en Equipo (equipo: p0009 no igual a 0).
129: Al descargar no deberá escribirse en este parámetro.
130: Adopción del mando bloqueada por medio de la entrada de binector p0806.
131: Interconexión BICO deseada no posible, porque salida BICO no entrega valor Float.
132: Interconexión BICO libre bloqueada vía p0922.
133: Método de acceso no definido.
200: Por debajo de los valores válidos.
201: Por encima de los valores válidos.
202: No accesible desde el panel BOP (Basic Operator Panel).
203: No legible desde el panel BOP (Basic Operator Panel).
204: Acceso en escritura no permitido.

Ayuda: - Ajustar el valor correcto en los parámetros indicados.
- Determinar qué parámetro restringe los límites del parámetro en cuestión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01043 Error grave al descargar el proyecto

Valor de aviso: causa del fallo: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: DES2 (DES1)
Servo: DES2 (DES1, DES3)
Vector: DES2 (DES1, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al descargar un proyecto usando el software de puesta en marcha se ha detectado un error grave.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Cambio de estado de equipos imposible en descarga de equipos (¿objeto de accionamiento CON?).
2: Número de objeto de accionamiento erróneo.
3: Nuevo borrado de un objeto de accionamiento ya borrado.
4: Borrar un objeto de accionamiento ya registrado para su creación.
5: Borrar un objeto de accionamiento inexistente.
6: Crear un objeto de accionamiento no borrado y que ya existió.
7: Recrear un objeto de accionamiento ya registrado para su creación.
8: Número máximo de objetos de accionamiento generables sobrepasado.
9: Error al crear un objeto de accionamiento.
10: Error al generar los parámetros de la topología teórica (p9902 y p9903).
11: Error al crear un objeto de accionamiento (parte global).
12: Error al crear un objeto de accionamiento (componente del accionamiento).
13: Tipo de objeto de accionamiento desconocido.
14: Cambio de estado de accionamiento imposible en Listo para servicio (r0947 y r0949).
15: Cambio de estado de accionamiento imposible en descarga.
16: Cambio de estado de accionamiento imposible en Listo para servicio.
17: No es posible descargar la topología. Comprobar el cableado de componentes considerando el aviso.
18: Sólo es posible repetir la descarga cuando se hayan restablecido los ajustes de fábrica para la unidad de accionamiento.
19: El slot para la tarjeta opcional está configurado repetido (p. ej. CAN y COMM BOARD).
20: La configuración no es coherente (p. ej., CAN configurado para Control Unit pero no para los objetos de accionamiento A_INF, SERVO o VECTOR).
Otros valores: sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Usar software de puesta en marcha con versión actual.
- Cambiar en offline el proyecto y repetir la descarga (p. ej. comparar el número de objetos de accionamiento, motor, encóder, etapa de potencia en el proyecto offline y en el accionamiento).
- Modificar el estado del accionamiento (¿gira un motor o hay un aviso?).
- Considerar los otros avisos y eliminar su causa.

F01044 CU: Datos de descripción erróneos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: Al cargar los datos de descripción guardados en la memoria no volátil se ha detectado un fallo.

Ayuda: Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.

A01045 CU: Datos de configuración no válidos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al leer los archivos de parámetros PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX o CCxxxyyy.ACX en la memoria no volátil se ha detectado un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Realice un ajuste de fábrica (p0976 = 1) y cargue de nuevo el proyecto en la unidad de accionamiento. A continuación puede seguir funcionando sin restricciones.
Después de descargar el proyecto, guarde la parametrización en STARTER usando la función "Copiar de RAM a ROM" o ajustando p0977 = 1. Con ello, los archivos de parámetros defectuosos se sobrescriben en la memoria no volátil.

A01049 CU: No es posible escribir en archivo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: No es posible escribir en un archivo protegido (PSxxxxxx.acx). La petición de escritura ha sido interrumpida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de objeto de accionamiento.
Ayuda: Comprobar si los archivos guardados en la memoria no volátil en.../USER/SINAMICS/DATA/... tienen activado el atributo "protegido contra escritura".
Si es necesario, anular el atributo y repetir la operación (p. ej. ajustar p0977 = 1).

F01050 Tarjeta de memoria y equipo incompatibles

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La tarjeta de memoria y el tipo de equipo no son compatibles (p. ej. una tarjeta de memoria para SINAMICS S está enchufada en un SINAMICS G).
Ayuda: - Enchufar una tarjeta de memoria adecuada.
- Usar una Control Unit o etapa de potencia adecuada.

F01054 CU: Límite del sistema superado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha detectado al menos una sobrecarga del sistema.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Carga tiempo cálculo excesiva (r9976[1]).
5: Carga de pico excesiva (r9976[5]).
Ver también: r9976 (Tasa carga sistema)
Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1, 5:
- Reducir por debajo de 100% la carga de tiempo de cálculo de la unidad de accionamiento (r9976[1] y r9976[5]).
- Comprobar los tiempos de muestreo y adaptarlos si es necesario (p0115, p0799, p4099).
- Desactivar los módulos de función.
- Desactivar los objetos de accionamiento.
- Sacar los objetos de accionamiento de la topología teórica.
- Tener en cuenta las reglas de topología de DRIVE-CLiQ y, dado el caso, modificar la topología DRIVE-CLiQ.
En caso de utilizar Drive Control Chart (DCC) o bloques de función libres (FBLOCKS), se aplica lo siguiente:
- La carga de tiempo de cálculo de los distintos grupos de ejecución en un objeto de accionamiento puede leerse en r21005 (DCC) o r20005 (FBLOCKS).
- En caso necesario, modificar la asignación del grupo de ejecución (p21000, p20000) de modo que se incremente el tiempo de muestreo (r21001, r20001).
- En caso necesario, reducir el número de bloques de función (FBLOCKS) o bloques (DCC) calculados cíclicamente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01064 (F) CU: Error interno (CRC)

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Error de CRC en la memoria de programa de la Control Unit
Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F01068 CU: Memoria de datos desbordamiento de memoria

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La tasa de carga de un rango de memoria de datos es excesiva.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: Memoria rápida de datos 1 insuficiente.
Bit 1 = 1: Memoria rápida de datos 2 insuficiente.
Bit 2 = 1: Memoria rápida de datos 3 insuficiente.
Bit 3 = 1: Memoria rápida de datos 4 insuficiente.
Ayuda: - Desactivar el módulo de función.
- Desactivar el objeto de accionamiento.
- Sacar el objeto de accionamiento de la topología teórica.

A01069 Backup de parámetros y equipo incompatibles

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El backup de parámetros en la tarjeta de memoria y el tipo de equipo no son compatibles (p. ej., una tarjeta de memoria con el backup de parámetros de un SINAMICS S120 está enchufada en un SINAMICS G150).
El módulo arranca con los ajustes de fábrica.
Ayuda: - Insertar una tarjeta de memoria con un backup de parámetros compatible y ejecutar un POWER ON.
- Insertar una tarjeta de memoria sin backup de parámetros y ejecutar un POWER ON.
- Salvar los parámetros (p0977 = 1).

A01099 Tolerancia para sincronización horaria rebasada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha rebasado la banda de tolerancia para la sincronización horaria por el maestro de la hora.
Ver también: p3109 (RTC Sincronización horaria Banda de tolerancia)
Ayuda: Elegir un intervalo de resincronización más estrecho de forma que el error de sincronización entre el maestro de la hora y el sistema de accionamiento quede dentro de la banda de tolerancia.
Ver también: r3108 (RTC Última desviación de sincronismo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01100 CU: Tarjeta de memoria desench.

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La tarjeta de memoria (memoria no volátil) se ha desenchufado durante el funcionamiento.
Atención:
La tarjeta de memoria no debe desenchufarse ni insertarse bajo tensión.
Ayuda: - Desconectar el sistema de accionamiento.
- Volver a enchufar la tarjeta de memoria desenchufada y correcta.
- Desconectar el sistema de accionamiento.

F01105 (A) CU: Memoria insuficiente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES1
Confirmación: POWER ON
Causa: En esta Control Unit hay configuradas demasiadas funciones (p. ej., demasiados accionamientos, módulos de función, juegos de datos, aplicaciones OA, bloques, etc.).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Modificar la configuración en esta Control Unit (p. ej. menos accionamientos, módulos de función, juegos de datos, aplicaciones OA, bloques, etc.).
- Utilizar otras Control Unit.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01107 CU: Escritura en memoria no volátil fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: No ha podido escribirse correctamente en la memoria no volátil.
- La memoria no volátil está dañada.
- La memoria no volátil no tiene suficiente capacidad.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Repetir la operación de acceso en escritura.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.

F01110 CU: Hay más de un SINAMICS G conectado a una Control Unit

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Con la Control Unit funcionan más de una etapa de potencia del tipo SINAMICS G.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del segundo accionamiento con etapa de potencia del tipo SINAMICS G.
Ayuda: Sólo se permite funcionar un accionamiento de tipo SINAMICS G.

F01111 CU: Configuración de unidades de accionamiento no permitida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En una Control Unit se utilizan diferentes unidades de accionamiento de forma no permitida:
- SINAMICS S junto con SINAMICS G
- SINAMICS S junto con SINAMICS S Value o Combi

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del primer objeto de accionamiento con diferente tipo de etapa de potencia.

Ayuda: Operar sólo con equipos de potencia de un tipo de accionamiento en una Control Unit.

F01112 CU: Etapa de potencia no permitida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La etapa de potencia conectada no puede funcionar asociada a esta Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Etapa de potencia no soportada (p. ej. PM240).
2: Etapa de potencia DC/AC no permitida en CU310.
Ayuda: reemplazar la etapa de potencia no permitida por una que sí lo sea.

F01120 (A) Inicialización de bornes fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES1 (DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se ha producido un error de software interno al inicializar las funciones de bornes.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir la Control Unit.

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01122 (A) Frecuencia en entrada medida excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES1 (DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La frecuencia de los impulsos en la entrada de medición es demasiado alta.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
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)
Ayuda: Reducir la frecuencia de impulsos en la entrada de medición.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01150 CU: Superado nº máx. de instancias de un objeto de accionamiento

Valor de aviso: Tipo objeto de accto.: %1, cantidad permitida: %2, cantidad actual: %3
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha superado el número máximo de instancias posibles para un objeto de accionamiento.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa: Tipo objeto de accionamiento (p0107) para el que se ha superado el número máximo permitido de instancias.
bb: Número máximo permitido de instancias para este tipo objeto de accionamiento.
cc: Número actual de instancias para este tipo objeto de accionamiento.
dd: Carece de significado.

Ayuda: - Desconectar el equipo.
- Limitar adecuadamente el número de instancias para un objeto de accionamiento reduciendo el número de componentes enchufados.
- Repetir la rutina de puesta en marcha.

F01151 CU: Superado n.º máximo de objetos de accionamiento de una categoría

Valor de aviso: Categoría objeto de accto.: %1, cantidad permitida: %2, cantidad actual: %3

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha superado el número máximo permitido de objetos de accionamiento de una categoría.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa: Categoría de objetos de accionamiento.
bb: Número máximo permitido para esa categoría de objetos de accionamiento.
cc: Número actual para esa categoría de objetos de accionamiento.
dd: Carece de significado.

Ayuda: - Desconectar el equipo.
- Limitar como corresponda el número de objetos de accionamiento de la categoría indicada reduciendo el número de componentes enchufados.
- Repetir la rutina de puesta en marcha.

F01200 CU: Gestión de segmentos de tiempo Error de software interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ha aparecido un error en la administración de segmentos de tiempo.
Es posible que los tiempos o intervalos de muestreo estén ajustados a un valor no permitido.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
998:
Demasiados segmentos de tiempo ocupados por OA (p. ej. DCC)
999:
Demasiados segmentos de tiempo ocupados por el sistema básico. Es posible que se hayan ajustado demasiados tiempos de muestreo diferentes.
Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Comprobar el ajuste de los tiempos de muestreo (p0112, p0115, p4099).
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F01205 CU: Desbor. seg. tiempo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: El tiempo de cálculo es insuficiente para la topología existente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Reducir el número de accionamientos.
- Aumentar los tiempos de muestreo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01221 CU: Ciclo base corto

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La regulación/vigilancia no puede mantener el ciclo previsto.
El tiempo de ejecución de la regulación/vigilancia es demasiado largo para el ciclo previsto o el tiempo de cálculo restante del sistema es insuficiente para la regulación/vigilancia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: Incrementar el ciclo base de la comunicación DRIVE-CLiQ.
Ver también: p0112 (Tiempos de muestreo Ajuste prefijado p0115)

A01223 CU: Tiempo de muestreo incoherente

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al modificar un tiempo de muestreo (p0115[0], p0799 o p4099) se ha detectado una inconsistencia entre los ciclos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Valor inferior al valor mínimo.
2: Valor superior al valor máximo.
3: El valor no es múltiplo de 1.25 µs.
4: El valor no es compatible con el modo PROFIBUS síncrono al ciclo.
5: El valor no es múltiplo de 125 µs.
6: El valor no es múltiplo de 250 µs.
7: El valor no es múltiplo de 375 µs.
8: El valor no es múltiplo de 400 µs.
10: Limitación especial del objeto de accionamiento vulnerada.
20: En un SERVO con tiempo de muestreo de 62.5 µs se han detectado más de dos objetos de accionamiento o uno divergente del tipo SERVO en el mismo tramo DRIVE-CLiQ (sólo se permiten como máximo dos objetos de accionamiento de tipo SERVO).
21: El valor no es múltiplo del tiempo de muestreo del regulador de intensidad de un servoaccionamiento o un accionamiento vectorial del sistema (p. ej., en el TB30 deben considerarse los valores de todos los índices).
30: Valor inferior a 31.25 µs.
31: Valor inferior a 62.5 µs.
32: Valor inferior a 125 µs.
40: En la línea DRIVE-CLiQ se han detectado estaciones cuyo mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo es inferior a 125 µs. Además ninguna de las estaciones tiene un tiempo de muestreo inferior a 125 µs
41: En la línea DRIVE-CLiQ se ha detectado una unidad Chassis en calidad de estación. Además el mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo de todas las estaciones conectadas a la línea es inferior a 250 µs.
42: En la línea DRIVE-CLiQ se ha detectado un Active Line Module en calidad de estación. Además el mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo de todas las estaciones conectadas a la línea es inferior a 125 µs.
43: En la línea DRIVE-CLiQ se ha detectado un Voltage Sensing Module (VSM) en calidad de estación. Además el mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo de todas las estaciones conectadas es diferente al tiempo de muestreo del regulador de intensidad del objeto de accionamiento del VSM.
44: El mayor divisor común de los tiempos de muestreo de todos los componentes que se encuentran en la línea DRIVE-CLiQ no es igual en todos los componentes de este objeto de accionamiento (p. ej., hay componentes en distintas líneas DRIVE-CLiQ en los que se forman mayores divisores comunes diferentes).
45: En la línea DRIVE-CLiQ se ha detectado una unidad paralela Chassis en calidad de estación. Además el mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo de todas las estaciones conectadas a la línea es inferior a: 162.5 µs o 187.5 µs (con doble o triple conexión en paralelo).
46: En la línea DRIVE-CLiQ se ha detectado una estación cuyo tiempo de muestreo no es un múltiplo del tiempo de muestreo más pequeño de dicha línea.
52: En la línea DRIVE-CLiQ se han detectado estaciones cuyo mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo es inferior a 31.25 µs.
54: En la línea DRIVE-CLiQ se han detectado estaciones cuyo mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo es inferior a 62.5 µs.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

56: En la línea DRIVE-CLiQ se han detectado estaciones cuyo mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo es inferior a 125 µs.
58: En la línea DRIVE-CLiQ se han detectado estaciones cuyo mayor divisor común de todos los tiempos de muestreo es inferior a 250 µs.
99: Inconsistencia entre varios objetos de accionamiento detectada.
116: Ciclo recomendado en r0116[0...1].
Nota general:
Deben tenerse en cuenta las reglas de topología al cablear DRIVE-CLiQ (ver la documentación de producto correspondiente).
Los parámetros de los tiempos de muestreo también pueden modificarse con cálculos automáticos.
Ejemplo para máximo común divisor: 125 µs, 125 µs, 62.5 µs --> 62.5 µs

Ayuda: - Comprobar los cables DRIVE-CLiQ.
- Ajustar tiempos de muestreo válidos.
Ver también: p0115, p0799, p4099

A01224 CU: T_pulsación incoherente

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al modificar la frecuencia de pulsación mínima (p0113) se ha detectado una inconsistencia entre las frecuencias de pulsación.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Valor inferior al valor mínimo.
2: Valor superior al valor máximo.
3: El tiempo de muestreo resultante no es un múltiple de 1.25 µs.
4: El valor no es compatible con el modo PROFIBUS síncrono al ciclo.
10: Limitación especial del objeto de accionamiento vulnerada.
99: Inconsistencia entre varios objetos de accionamiento detectada.
116: Ciclo recomendado en r0116[0...1].

Ayuda: Ajustar una frecuencia de pulsación válida.
Ver también: p0113 (Frecuencia de pulsación mínima Selección)

F01250 CU: Datos Read-Only en EEPROM de CU erróneos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA (DES2)

Confirmación: POWER ON

Causa: Error leer los datos de sólo lectura de la EEPROM en la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir la Control Unit.

A01251 CU: Datos Read-Write en EEPROM de CU erróneos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Error leer los datos de escritura-lectura de la EEPROM en la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: Con valor de alarma r2124 < 256 es aplicable:
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir la Control Unit.
Con valor de alarma r2124 >= 256 es aplicable:
- Borrar la memoria de fallos (p0952 = 0) en el objeto de accionamiento con esta alarma.
- Como alternativa, borrar la memoria de fallos de todos los objetos de accionamiento (p2147 = 1).
- Sustituir la Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01255 CU: Datos de sólo lectura en EEPROM de Option Board erróneos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA (DES2)
Confirmación: POWER ON
Causa: Error al leer los datos de sólo lectura de la EEPROM en la Option Board.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir la Control Unit.

A01256 CU: Datos de lectura y escritura en EEPROM de Option Board erróneos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Error al leer los datos de lectura y escritura de la EEPROM en la Option Board.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir la Control Unit.

F01303 El componente DRIVE-CLiQ no soporta la función demandada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un componente DRIVE-CLiQ no soporta una función requerida por la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El componente no soporta la función de desactivación.
101: El Motor Module no soporta cortocircuito de inducido interno.
102: El Motor Module no soporta la función de desactivación.
201: El Sensor Module no soporta la inversión de valor real (p0410.0 = 1) si se usa un sensor Hall (p0404.6 = 1) para la conmutación.
202: El Sensor Module no soporta el estacionamiento/desestacionamiento.
203: El Sensor Module no soporta la función de desactivación.
204: El firmware de este Terminal Module 15 (TM15) no soporta la aplicación de TM15DI/DO.
205: El Sensor Module no soporta la evaluación de temperatura seleccionada (r0458).
206: El firmware de este Terminal Module TM41/TM31/TM15 tiene una versión demasiado antigua. Para el funcionamiento sin errores es imprescindible actualizar el firmware.
207: La etapa de potencia con esta versión de hardware no es compatible con una tensión de conexión inferior a 380 V.
208: El Sensor Module no admite la deselección de la conmutación con marca cero (mediante p0430.23).
211: El Sensor Module no admite el encóder de pista única (r0459.10).
212: El Sensor Module no admite sensores LVDT (p4677.0).
213: El Sensor Module no admite el tipo de característica (p4662).
Ayuda: Actualizar el firmware del componente DRIVE-CLiQ afectado.
Rel. a valor de fallo = 205:
Comprobar los parámetros p0600 o p0601 y adaptarlos si fuera necesario.
Rel. a valor de fallo = 207:
Reemplazar la etapa de potencia o, dado el caso, ajustar la tensión de conexión a un valor mayor (p0210).
Rel. a valor de fallo = 208:
Comprobar el parámetro p0430.23 y resetearlo si es necesario.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01304 (F) Versión de firmware del componente DRIVE-CLiQ no actual

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En la memoria no volátil se encuentra una versión de firmware más reciente que en el componente DRIVE-CLiQ conectado.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente DRIVE-CLiQ afectado.
Ayuda: Actualizar el firmware (p7828, p7829 o software de puesta en marcha).
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F01305 Topología: Falta el número de componente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: No se ha parametrizado el número de componentes de la topología (p0121(para etapa de potencia, ver p0107), p0131(sólo para servoaccionamientos/vectoriales, ver p0107), p0141, p0151, p0161).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de juego de datos.
Nota:
Este fallo aparece también si se han configurado encóders (p0187 ... p0189), pero no hay para ellos número de componente.
En este caso, el valor del fallo incluye número de juego de datos del accionamiento más 100* número de encóder (p. ej. 3xx, si para el tercer encóder (p0189) no se ha registrado ningún número de componente en p0141).
Ver también: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189
Ayuda: Registrar los números de componente que falta, o retirar el componente, e iniciar de nuevo la puesta en marcha.
Ver también: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

A01306 Actualización de firmware de componente DRIVE-CLiQ en curso

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La actualización de firmware de al menos un componente DRIVE-CLiQ está activa.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de componente del componente DRIVE-CLiQ.
Ayuda: No necesario.
Esta alarma desaparece automáticamente una vez finalizada la actualización de firmware.

A01314 Topología: El componente no debe estar presente

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente: %2, nº de conexión: %3
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Para un componente se ha ajustado "Desactivar/No existe componente" y sin embargo existe en la topología.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa = número de componente
bb = clase de componente del componente
cc = número de conexión
Nota:
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Eliminar el componente correspondiente.
- Modificar el ajuste "desactivado y no presente".
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).
Ver también: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

A01315 Objeto de accionamiento no operativo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el objeto de accionamiento activo afectado falta al menos un componente activo.
Nota:
Los restantes objetos de accionamiento activos y operativos pueden estar en estado "RUN".
Ayuda: La alarma desaparece automáticamente si se ejecutan las acciones siguientes:
- Desactivar el objeto de accionamiento afectado (p0105 = 0).
- Desactivar el componente afectado (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0).
- Volver a enchufar el componente afectado.
Ver también: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

A01316 Objeto de accionamiento inactivo y reoperativo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Por haber enchufado un componente de la topología teórica vuelve a estar operativo un objeto de accionamiento inactivo y no operativo. En este caso el parámetro asociado del componente está ajustado a "activar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Este es el único aviso que se muestra para un objeto de accionamiento desactivado.
Ayuda: La alarma desaparece automáticamente si se ejecutan las acciones siguientes:
- Activar el objeto de accionamiento afectado (p0105 = 1).
- Volver a retirar el componente afectado.
Ver también: p0105 (Activar/desactivar objeto de accionamiento)

A01317 (N) Componente desactivado nuevamente disponible

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Por haber enchufado un componente de la topología teórica en un objeto de accionamiento activo y el parámetro asociado del componente está ajustado a "desactivar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Este es el único aviso que se muestra para un componente desactivado.
Ayuda: La alarma desaparece automáticamente si se ejecutan las acciones siguientes:
- Activar el componente afectado (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- Volver a retirar el componente afectado.
Ver también: p0125 (Activar/desactivar componente etapa de potencia), p0145, p0155, p0165 (Activar/desactivar módulo de filtro)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A01318 BICO: Existen interconexiones disueltas

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Esta alarma se emite en los casos siguientes:
- Un objeto de accionamiento inactivo/no operativo vuelve a estar activo/operativo.
- La lista de los parámetros BI/CI no está vacía (r9498[0...29], r9499[0...29]).
- Las interconexiones BICO guardadas en la lista de los parámetros BI/CI se han modificado (r9498[0...29], r9499[0...29]).

Ayuda: Resetear alarma:
- Ajustar p9496 = 1 ó 2.
ó:
- Desactivar de nuevo el objeto de accionamiento.

A01319 Componente recién enchufado no inicializado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Es necesario inicializar al menos un componente recién enchufado.
Esto solo es posible si están bloqueados los impulsos de todos los objetos de accionamiento.

Ayuda: Activar el bloqueo de impulsos para todos los objetos de accionamiento.

A01320 Topología: Número de objeto de accionamiento falta en la configuración

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En p0978 falta un número de objeto de accionamiento.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Índice de p0101 bajo el que puede determinarse el número de objeto de accionamiento que falta.

Ayuda: Ajuste p0009 = 1 y modifique p0978:
Reglas:
- p0978 debe incluir todos los números de objeto de accionamiento (p0101).
- No deberá repetirse ningún número de objeto de accionamiento.
- Introduciendo un 0 es posible separar los objetos de accionamiento con PZD de aquellos que no lo tienen.
- Solo se permiten 2 listas parciales. Tras el segundo 0 todos los valores deben ser 0.
- Sólo están permitidos números de objeto de accionamiento ficticios (255) en la primera lista parcial.

A01321 Topología: El número de objeto de accionamiento no existe en la configuración

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El p0978 incluye un número de objeto de accionamiento inexistente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Índice de p0978 bajo el que puede determinarse el número de objeto de accionamiento.

Ayuda: Ajuste p0009 = 1 y modifique p0978:
Reglas:
- p0978 debe incluir todos los números de objeto de accionamiento (p0101).
- No deberá repetirse ningún número de objeto de accionamiento.
- Introduciendo un 0 es posible separar los objetos de accionamiento con PZD de aquellos que no lo tienen.
- Solo se permiten 2 listas parciales. Tras el segundo 0 todos los valores deben ser 0.
- Sólo están permitidos números de objeto de accionamiento ficticios (255) en la primera lista parcial.

A01322 Topología: Número de objeto de accionamiento presente por duplicado en la configuración

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En p0978 existe un número de objeto de accionamiento repetido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Índice de p0978 bajo el que se encuentra el número de objeto de accionamiento en cuestión.

Ayuda: Ajustar el parámetro p0009 = 1 y modificar p0978:
Reglas:
- p0978 debe incluir todos los números de objeto de accionamiento (p0101).
- No deberá repetirse ningún número de objeto de accionamiento.
- Introduciendo un 0 es posible separar los objetos de accionamiento con PZD de aquellos que no lo tienen.
- Solo se permiten 2 listas parciales. Tras el segundo 0 todos los valores deben ser 0.
- Sólo están permitidos números de objeto de accionamiento ficticios (255) en la primera lista parcial.

A01323 Topología: Creadas más de dos listas parciales

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: En p0978 hay listas parciales repetidas más de dos veces. Tras el segundo 0 todos deben ser 0.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Índice de p0978 bajo el que se encuentra el valor no permitido.

Ayuda: Ajuste p0009 = 1 y modifique p0978:
Reglas:
- p0978 debe incluir todos los números de objeto de accionamiento (p0101).
- No deberá repetirse ningún número de objeto de accionamiento.
- Introduciendo un 0 es posible separar los objetos de accionamiento con PZD de aquellos que no lo tienen.
- Solo se permiten 2 listas parciales. Tras el segundo 0 todos los valores deben ser 0.
- Sólo están permitidos números de objeto de accionamiento ficticios (255) en la primera lista parcial.

A01324 Topología: Número de objeto de accto. ficticio mal creado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: En p0978 sólo están permitidos números de objetos de accionamiento ficticios (255) en la primera lista parcial.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Índice de p0978 bajo el que se encuentra el valor no permitido.

Ayuda: Ajuste p0009 = 1 y modifique p0978:
Reglas:
- p0978 debe incluir todos los números de objeto de accionamiento (p0101).
- No deberá repetirse ningún número de objeto de accionamiento.
- Introduciendo un 0 es posible separar los objetos de accionamiento con PZD de aquellos que no lo tienen.
- Solo se permiten 2 listas parciales. Tras el segundo 0 todos los valores deben ser 0.
- Sólo están permitidos números de objeto de accionamiento ficticios (255) en la primera lista parcial.

F01325 Topología: Número de componente no incluido en la topología teórica

Valor de aviso: nº de componente: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El componente configurado en un parámetro (p. ej., p0121, p0131, ...) no está incluido en la topología teórica.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de componente configurado que no está incluido en la topología teórica.

Ayuda: Establecer la coherencia de la topología y la configuración DO.

A01330 Topología: Puesta en marcha rápida no posible

Valor de aviso: causa del fallo: %1, info adicional: %2, nº provisional de componente: %3
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: No es posible ejecutar una puesta en marcha rápida. La topología realmente presente no cumple los requisitos necesarios.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = número provisional de componente, bb = información adicional, aa = causa del fallo
aa = 01 hex = 1 dec:
En uno de los componentes se han reconocido conexiones no permitidas.
- bb = 01 hex = 1 dec: En un Motor Module se ha detectado más de un motor con DRIVE-CLiQ.
- bb = 02 hex = 2 dec: En un motor con DRIVE-CLiQ el cable DRIVE-CLiQ no está conectado a un Motor Module.
aa = 02 hex = 2 dec:
La topología incluye demasiados componentes de un tipo.
- bb = 01 hex = 1 dec: Existe más de una Master Control Unit.
- bb = 02 hex = 2 dec: Existe más de 1 alimentación (8 con conexión en paralelo).
- bb = 03 hex = 3 dec: Existen más de 10 Motor Modules (8 con conexión en paralelo).
- bb = 04 hex = 4 dec: Hay más de 9 encóders.
- bb = 05 hex = 5 dec: Hay más de 8 Terminal Modules.
- bb = 07 hex = 7 dec: Tipo de componente desconocido.
- bb = 08 hex = 8 dec: Hay más de 6 Drive-Slaves.
- bb = 09 hex = 9 dec: Conexión de un Drive-Slave no permitida.
- bb = 0a hex = 10 dec: No hay ningún Drive-Master.
- bb = 0b hex = 11 dec: Hay más de un Motor con DRIVE-CLiQ con conexión en paralelo.
- bb = 0c hex = 12 dec: Hay diferentes etapas de potencia con conexión en paralelo.
- cccc: No se utiliza.
aa = 03 hex = 3 dec:
En el conector DRIVE-CLiQ de la Control Unit hay conectados más de 16 componentes.
- bb = 0, 1, 2, 3 significa p. ej. detectado en conector DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.
- cccc: No se utiliza.
aa = 04 hex = 4 dec:
La cantidad de componentes conectados sucesivamente supera 125.
- bb: No se utiliza.
- cccc = número provisional del primer componente causante del error encontrado.
aa = 05 hex = 5 dec:
El componente no está permitido para SERVO.
- bb = 01 hex = 1 dec: SINAMICS G disponible.
- bb = 02 hex = 2 dec: Chassis disponible.
- cccc = número provisional del primer componente causante del error encontrado.
aa = 06 hex = 6 dec:
En uno de los componentes se han reconocido datos en EEPROM no permitidos. Estos deberán corregirse antes de un nuevo arranque.
- bb = 01 hex = 1 dec: La referencia (MLFB) de la etapa de potencia sustituida tiene comodines. Los comodines (*) deberán reemplazarse por caracteres correctos.
- cccc = número provisional del componente con datos en EEPROM no permitidos.
aa = 07 hex = 7 dec:
La topología real incluye una combinación ilegal de componentes.
- bb = 01 hex = 1 dec: Active Line Module (ALM) y Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 dec: Active Line Module (ALM) y Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 dec: Control SIMOTION (p. ej. SIMOTION D445) y componente SINUMERIK (p. ej. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dec: Control SINUMERIK (p. ej. SINUMERIK 730.net) y componente SIMOTION (p. ej. CX32).
- cccc: No se utiliza.
Nota:
El tipo de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Ver también: p0097 (Selección de tipo objetos de accto.), r0098 (Topología real de equipos), p0099 (Topología teórica de equipos)

Ayuda: - Adaptar la topología real a los requisitos permitidos.
- Realizar la puesta en marcha con el software al efecto.
- Para motores con DRIVE-CLiQ, conectar en el mismo Motor Module (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ en X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ de motor 1 (X1) en X202, de Motor 2 (X2) en X203) el cable de potencia y el cable DRIVE-CLiQ.
Rel. a aa = 06 hex = 6 dec y bb = 01 hex = 1 dec:
Corregir la referencia realizando una puesta en marcha con el software al efecto.
Ver también: p0097 (Selección de tipo objetos de accto.), r0098 (Topología real de equipos), p0099 (Topología teórica de equipos)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01331 Topología: Como mínimo un componente no asignado a ningún objeto de accionamiento

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Como mínimo un componente no está asignado a ningún objeto de accionamiento.
En la puesta en marcha no ha podido asignarse automáticamente un componente a un accionamiento.
- Los parámetros para los juegos de datos no están correctamente ajustados.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente no asignado.

Ayuda: Asignar este componente a un accionamiento.
Comprobar los parámetros para los juegos de datos.
Ejemplos:
- Etapa de potencia (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Interfaz a encóder (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- encóder (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Option Board (p0161).

F01340 Topología: Demasiados componentes en una línea

Valor de aviso: nº de componente o nº de conexión: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Para el ciclo de comunicación configurado existen demasiados componentes DRIVE-CLiQ conectados a una línea de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
xyy hex: x = causa del fallo, yy = número del componente o número de la conexión.
1yy:
El ciclo de comunicación de la conexión DRIVE-CLiQ en la CU no es suficiente para todas las transferencias en lectura.
2yy:
El ciclo de comunicación de la conexión DRIVE-CLiQ en la CU no es suficiente para todas las transferencias en escritura.
3yy:
La comunicación cíclica está tiene carga de trabajo.
4yy:
El ciclo DRIVE-CLiQ comienza antes del final más temprano posible de la aplicación. Es inevitable un tiempo muerto adicional en el sistema de regulación. Debe contarse con errores de signos de actividad.
5yy:
Desbordamiento interno del búfer en caso de datos útiles de una conexión DRIVE-CLiQ.
6yy:
Desbordamiento interno del búfer en caso de datos recibidos de una conexión DRIVE-CLiQ.
7yy:
Desbordamiento interno del búfer en caso de datos emitidos de una conexión DRIVE-CLiQ.
8yy:
No es posible combinar entre sí los ciclos del componente.
900:
El mínimo común múltiplo de los ciclos en el sistema es demasiado grande para poder ser calculado.
901:
El mínimo común múltiplo de los ciclos en el sistema no puede generarse con el hardware.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ.
Reducir la cantidad de componentes de la línea DRIVE-CLiQ afectada y repartirlos entre otros conectores DRIVE-CLiQ de la Control Unit. Esto permite dividir la comunicación de manera uniforme entre varias líneas.
Cuando se emplea DCC, el alcance de la lógica DCC puede constituir asimismo un problema.
Rel. a valor de fallo = 1yy - 4yy, además:
- Incrementar los tiempos de muestreo (p0112, p0115, p4099).
- Reducir la lógica DCC.
Rel. a valor de fallo = 8yy, además:
- Comprobar los ajustes de ciclo (p0112, p0115, p4099). Los ciclos de una línea DRIVE-CLiQ deben ser múltiplos enteros unos de otros. Se consideran ciclos de una línea todos los ciclos de todos los objetos de accionamiento en los parámetros mencionados anteriormente que tienen componentes en la línea en cuestión.
Rel. a valor de fallo = 9yy, además:
- Comprobar los ajustes de ciclo (p0112, p0115, p4099). Cuanto menor sea la diferencia numérica de valor entre dos ciclos, mayor será el mínimo común múltiplo. Este comportamiento se acentúa más cuanto mayores son los valores numéricos de los ciclos.

F01354 Topología: La topología real muestra un componente ilegal

Valor de aviso: causa del fallo: %1, nº de componente: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La topología real muestra al menos un componente ilegal.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa.
xx = 1: Componente no permitido en esta Control Unit.
xx = 2: Componentes no permitido en combinación con otro componente.
Nota:
Se impide la habilitación de impulsos.

Ayuda: Retirar los componentes ilegales y reiniciar el sistema.

F01355 Topología: Topología real modificada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La topología teórica de equipos (p0099) no coincide con la topología real de equipos (r0098).
Este error sólo aparece cuando la puesta en marcha de la topología se ha realizado utilizando el automatismo interior del equipo y no con ayuda de la herramienta de puesta en marcha.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: r0098 (Topología real de equipos), p0099 (Topología teórica de equipos)

Ayuda: Existen los siguientes remedios siempre que no haya aparecido un error en la propia función de reconocimiento de topología:
Si aún no ha terminado la puesta en marcha:
- Realizar una puesta en marcha automática (partiendo de p0009 = 1).
En general:
ajustar p0099 = r0098, ajustar p0009 = 0; si existen Motor Modules, esto origina la generación automática de servoaccionamientos (p0107).
Generación de servoaccionamientos: ajustar p0097 = 1, ajustar p0009 = 0.
Generación de accionamientos vectoriales: ajustar p0097 = 2, ajustar p0009 = 0.
Generación de accionamientos vectoriales con conexión en paralelo: ajustar p0097 = 12, p0009 = 0.
Para ajustar configuraciones en p0108, antes de ajustar p0009 = 0, ajustar primero p0009 = 2 y modificar p0108. El índice equivale al objeto de accionamiento (p0107).
Si ya ha terminado la puesta en marcha:
- Restablecer el cableado original y aplicar nuevamente tensión a la Control Unit.
- Establecer el ajuste en fábrica para todo el equipo (todos los accionamientos) y permitir de nuevo la autopuesta en marcha automática.
- Modificar la parametrización de los equipos de acuerdo al cableado (sólo posible con la herramienta de puesta en marcha).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Atención:
Los cambios en la topología que conducen a este error no pueden aceptarse mediante el automatismo interno del equipo, sino que deben darse a conocer usando el software de puesta en marcha y descarga de parámetros. El automatismo interno del equipo permite sólo trabajar con topología constante. De lo contrario, si se cambia la topología, se pierden todas las parametrizaciones realizadas hasta el momento por ajuste de fábrica.
Ver también: r0098 (Topología real de equipos)

F01356 Topología: Componente defectuoso en topología real

Valor de aviso: causa del fallo: %1, nº de componente: %2, nº de conexión: %3

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La topología real muestra al menos un componente DRIVE-CLiQ defectuoso.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
zzyyxx hex:
zz = número de conexión del componente anterior al componente defectuoso
yy = número de componente del componente anterior al componente defectuoso
xx = causa del fallo
xx = 1: Componente no permitido en esta Control Unit.
Nota:
Se anula e impide la habilitación de impulsos.

Ayuda: Retirar los componentes defectuosos y reiniciar el sistema.

F01360 Topología: Topología real ilegal

Valor de aviso: causa del fallo: %1, nº provisional de componente: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La topología real reconocida no está permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = número provisional de componente, aa = causa del fallo
aa = 01 hex = 1 dec:
Se han determinado demasiados componentes asociados a la Control Unit. Se admite un máximo de 199 componentes.
aa = 02 hex = 2 dec:
No se conoce el tipo de un componente.
aa = 03 hex = 3 dec:
La combinación de ALM y BLM no está permitida.
aa = 04 hex = 4 dec:
La combinación de ALM y SLM no está permitida.
aa = 05 hex = 5 dec:
La combinación de BLM y SLM no está permitida.
aa = 06 hex = 6 dec:
No se ha conectado directamente un CX32 a una Control Unit permitida.
aa = 07 hex = 7 dec:
No se ha conectado directamente un NX10 o un NX15 a una Control Unit permitida.
aa = 08 hex = 8 dec:
Se ha conectado un componente a una Control Unit no permitida.
aa = 09 hex = 9 dec:
Se ha conectado un componente a una Control Unit con un firmware obsoleto.
aa = 0A hex = 10 dec:
Se han reconocido demasiados componentes de un tipo determinado.
aa = 0B hex = 11 dec:
Se han reconocido demasiados componentes de un tipo determinado en una sola línea.
Nota:
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a causa del fallo = 1:
Modificar la configuración. Conectar la Control Unit a menos de 199 componentes.
Rel. a causa del fallo = 2:
Retirar el componente con el tipo desconocido.
Rel. a causa del fallo = 3, 4, 5:
Establecer una combinación válida.
Rel. a causa del fallo = 6, 7:
Conectar directamente el módulo de ampliación a una Control Unit permitida.
Rel. a causa del fallo = 8:
Eliminar componente o utilizar un componente permitido.
Rel. a causa del fallo = 9:
Actualizar el firmware de la Control Unit a la nueva versión.
Rel. a causa del fallo = 10, 11:
Reducir la cantidad de componentes.

A01361 Topología: La topología real contiene componentes SINUMERIK y SIMOTION

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La topología real reconocida contiene componentes SINUMERIK y SIMOTION.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex: cc = causa del fallo, bb = clase de componente de la topología real, aa = número del componente
cc = 01 hex = 1 dec:
Un NX10 o NX15 se ha conectado a un control SIMOTION.
cc = 02 hex = 2 dec:
Un CX32 se ha conectado a un control SINUMERIK.

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
Reemplazar todos los NX10 o NX15 por un CX32.
Rel. al valor de alarma = 2:
Reemplazar todos los CX32 por un NX10 o NX15.

A01362 Topología: Regla de topología no respetada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al menos una regla de topología para SINAMICS S120 Combi no ha sido respetada.
En caso de fallo se para el arranque del sistema de accionamiento y no se habilita el sistema de regulación.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
El valor de alarma define la regla infringida.
1: El S120 Combi sólo debe cablearse mediante el conector DRIVE-CLiQ X200 con X100 de NCU.
2: En el conector DRIVE-CLiQ X101 de NCU únicamente debe conectarse un Single Motor Module (SMM) o un Double Motor Module (DMM) mediante X200.
3: En el conector DRIVE-CLiQ X102 de NCU sólo debe conectarse un Terminal Module 54F (TM54F) o un DRIVE-CLiQ Hub Module (Hub) mediante X500.
4: En el conector DRIVE-CLiQ X201 hasta X203 (3 ejes) ó X204 (4 ejes) del S120 Combis sólo se puede conectar Sensor Module.
5: En el conector DRIVE-CLiQ X205 (con 3 ejes no se dispone de X204) sólo debe conectarse un Sensor Module del tipo SMC20 o SME20.
6: En el caso de un Single Motor Module como primer eje de extensión sólo se puede conectar otro Single Motor Module (mediante X200 a X201 del anterior Single Motor Module).
7: En el conector correspondiente DRIVE-CLiQ X202 del eventualmente presente Single Motor Module sólo se pueden conectar Sensor Module.
8: En el segundo Single Motor Module o en el Double Motor Module no debe conectarse nada en X201.
9: En el caso de un Double Motor Module como eje de extensión sólo se pueden conectar Sensor Module en X202 y X203.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

10: En el caso de que se configure un Terminal Module 54F (TM54F), únicamente debe conectarse un DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) mediante el conector DRIVE-CLiQ X500 con X501 del TM54F Module.
11: En el DRIVE-CLiQ Hub Module sólo se pueden conectar Sensor Module Cabinet (SMC) y Sensor Module External (SME) a X501 hasta X505.
12: Para ejes de extensión sólo se pueden utilizar determinados Motor Module.
13: En un S120 Combi con 3 ejes, en el DRIVE-CLiQ Hub Module no debe conectarse nada en X503.

Ayuda: Evaluar el valor de fallo y mantener la regla de topología correspondiente.

F01375 Topología: Topología real con conexión doble entre dos componentes

Valor de aviso: nº provisional de componente: %1, clase de componente: %2, nº de conexión: %3

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al reconocer la topología real se ha detectado una conexión en forma de anillo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ccbbaaaa hex:
cc = número de conexión
bb = clase de componente
aaaa = número provisional de un componente incluido en un anillo
Clase de componente:
1: Control Unit.
2: Motor Module.
3: Line Module.
4: Sensor Module (SM).
5: Voltage Sensing Module (VSM).
6: Terminal Module (TM).
7: DRIVE-CLiQ Hub Module.
8: Controller Extension 32 (CX32, NX10, NX15).
9: Filter Module
49: Componentes DRIVE-CLiQ (componentes no indicados).
50: Option Slot (p. ej. Terminal Board 30).
60: Encóder (p. ej. EnDat).
70: Motor con DRIVE-CLiQ.
Tipo de componente:
Designación exacta dentro de una clase de componentes (p. ej. "SMC20").
Número de conexión:
Número correlativo, partiendo de cero, de la conexión correspondiente o del conector (p. ej. la conexión DRIVE-CLiQ X100 en la Control Unit tiene el número de conexión 0)

Ayuda: Leer el valor de fallo y eliminar la conexión allí indicada.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

F01380 Topología: Topología real EEPROM defectuosa

Valor de aviso: nº provisional de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: POWER ON

Causa: Al reconocer la topología real se ha detectado un componente con una EEPROM defectuosa.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
bbbbaaaa hex:
aaaa = número provisional del componente defectuoso

Ayuda: Leer el valor de fallo y retirar el componente defectuoso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01381 Topología: Comparación Etapa de potencia corrida

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado una etapa de potencia corrida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01382 Topología: Comparación Sensor Module corrido

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado Sensor Module corrido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01383 Topología: Comparación Terminal Module corrido

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado Terminal Module corrido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01384 Topología: Comparación DRIVE-CLiQ Hub Module corrido

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado un DRIVE-CLiQ Hub Module corrido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01385 Topología: Comparación CX32 corrida

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado una Controller Extension 32 (CX32) corrida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01386 Topología: Comparación Componente DRIVE-CLiQ corrido

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado un componente DRIVE-CLiQ corrido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01387 Topología: Comparación Componente Option Slot corrido

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado un componente Option Slot corrido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01388 Topología: Comparación Encóder EnDat corrido

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado un encóder EnDat corrido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01389 Topología: Comparación Motor con DRIVE-CLiQ corrido

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente %2, componente (teórico): %3, nº de conexión: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado un motor con DRIVE-CLiQ corrido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión
cc = número de componente
bb = clase de componente
aa = número del componente corrido en la topología teórica
Nota:
En dd, cc y bb se describe la conexión de la topología real en la que se ha detectado el componente corrido.
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Deshacer la modificación de la topología real cambiando las conexiones de los cables DRIVE-CLiQ.
- Software de puesta en marcha: Pasar a modo online, cargar (Upload) datos desde la unidad de accionamiento, cambiar offline la topología y descargar (Download) el proyecto modificado.
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01416 Topología: Comparación Componente adicional en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente: %2, nº de conexión: %3

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar las topologías se ha detectado en la topología real un componente no indicado en la topología teórica.
El valor de alarma codifica el número de componente y el número de conexión del componente con el que está unido el componente adicional.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = número de conexión
bb = clase de componente del componente adicional
aa = número de componente
Nota:
- La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
- Los componentes conectados a estos componentes adicionales no están operativos.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Eliminar el componente adicional en la topología real.
- Cargar la topología teórica que concuerde con la topología real (software de puesta en marcha).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01420 Topología: Comparación Un componente diferente

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase teórica de componente: %2, clase real de componente: %3, causa del fallo: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Al comparar se ha detectado diferencia en un componente entre las topologías real y teórica. Hay diferencias en placa electrónica de características.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex: aa = número del componente, bb = clase de componente de la topología teórica, cc = clase de componente de la topología real, dd = causa del fallo
dd = 01 hex = 1 dec:
Diferentes tipos de componentes.
dd = 02 hex = 2 dec:
Diferentes referencias.
dd = 03 hex = 3 dec:
Diferente fabricante.
dd = 04 hex = 4 dec:
Conexión cambiada en un esclavo multicomponente (p. ej., Double Motor Module), datos de la EEPROM defectuosos en la placa electrónica de características o solo un componente de un esclavo multicomponente ajustado en "Desactivar/No existe componente".
dd = 05 hex = 5 dec:
Un CX32 ha sido reemplazado por un NX10 o NX15.
dd = 06 hex = 6 dec:
Un NX10 o NX15 ha sido reemplazado por un CX32.
Nota:
La clase de componente y el tipo de componente se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Controlar el cableado de componentes usando la herramienta de puesta en marcha, comparándolo con la configuración de hardware del convertidor, y adaptar las diferencias.
- Parametrizar comparación de topología de todos los componentes (p9906).
- Parametrizar comparación de topología de un componente (p9907, p9908).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01425 Topología: Comparación Número de serie de componente diferente

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente: %2, diferencias: %3

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar se ha detectado diferencia en un componente entre las topologías real y teórica. Hay diferencia en el número de serie.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = cantidad de diferencias
bb = clase de componente
aa = número del componente
Nota:
La clase de componente se describe en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Cambiar conexiones para que la topología real case con la teórica.
- Cargar la topología teórica que concuerde con la topología real (software de puesta en marcha).
Rel. a byte cc:
cc = 1 --> Confirmable con p9904 o p9905.
cc > 1 --> Confirmable con p9905 y desactivable con p9906 o p9907/p9908.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).
Ver también: p9904 (Comparación de topología Acusar diferencias), p9905 (Especialización del equipo), p9906 (Comparación de topología Etapa de compar. de todos los compon.), p9907 (Compara. de topología Etapa de compara. del número de componente), p9908 (Comparación de topología Etapa de comparación de un componente)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01428 Topología: Comparación Conexión de un componente diferente

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente: %2, nº de conexión1: %3, nº de conexión2: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar se ha detectado diferencia en un componente entre las topologías real y teórica. Un componente ha sido unido a otra conexión.
En el valor de alarma se especifican las diferentes conexiones del componente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión en la topología teórica
cc = número de conexión en la topología real
bb = clase de componente
aa = número de componente
Nota:
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Cambiar conexiones para que la topología real case con la teórica.
- Cargar la topología teórica que concuerde con la topología real (software de puesta en marcha).
- Eliminar automáticamente el error de topología (p9904).
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).
Ver también: p9904 (Comparación de topología Acusar diferencias)

A01429 Topología: Comparación Conexión reconocida diferente en más de un componente

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente: %2, nº de conexión1: %3, nº de conexión2: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar se ha detectado diferencias en varios componentes entre las topologías real y teórica. Un componente ha sido unido a otra conexión.
En el valor de alarma se especifican las diferentes conexiones de un componente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión en la topología teórica
cc = número de conexión en la topología real
bb = clase de componente
aa = número de componente
Nota:
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.
Se para el arranque del sistema de accionamiento. En este estado no puede habilitarse el sistema de regulación del accionamiento.

Ayuda: Adaptar las topologías:
- Cambiar conexiones para que la topología real case con la teórica.
- Cargar la topología teórica que concuerde con la topología real (software de puesta en marcha).
Nota:
A efectos internos del software, un Double Motor Module se comporta como dos estaciones DRIVE-CLiQ independientes. Un cambio de conexiones por conector en el Double Motor Module puede conducir a varias diferencias en la topología real.
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01451 Topología: Topología teórica no válida

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado un error en la topología teórica.
La topología teórica no es válida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = índice erróneo, bb = número de componente, aa = causa del fallo
aa = 1B hex = 27 dec: Error no especificado.
aa = 1C hex = 28 dec: Valor no permitido.
aa = 1D hex = 29 dec: Identificador incorrecto.
aa = 1E hex = 30 dec: Longitud de identificador incorrecta.
aa = 1F hex = 31 dec: No quedan suficientes índices.
aa = 20 hex = 32 dec: el componente no está conectado a la Control Unit.

Ayuda: Cargar de nuevo la topología teórica utilizando la herramienta de puesta en marcha.

F01470 Topología: Topología teórica Conexión en anillo reconocida

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente: %2, nº de conexión: %3

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al escribir la topología teórica se ha detectado una conexión en forma de anillo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = número de conexión
bb = clase de componente
aa = número de un componente incluido en un anillo
Nota:
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.

Ayuda: Leer el valor de fallo y eliminar una de las conexiones indicadas.
A continuación, cargar de nuevo la topología teórica utilizando la herramienta de puesta en marcha.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

F01475 Topología: Topología teórica con conexión doble entre dos componentes

Valor de aviso: nº de componente: %1, clase de componente: %2, nº de conexión1: %3, nº de conexión2: %4

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al escribir la topología teórica se ha detectado una conexión doble entre dos componentes.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexión 2 de la conexión doble
cc = número de conexión 1 de la conexión doble
bb = clase de componente
aa = número de uno de los componentes conectados por duplicado
Nota:
La clase de componente y el número de conexión se describen en F01375.

Ayuda: Leer el valor de fallo y eliminar una de las conexiones indicadas.
A continuación, cargar de nuevo la topología teórica utilizando la herramienta de puesta en marcha.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01481 Topología: Comparación Etapa de potencia falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar las topologías se ha detectado en la teórica una etapa de potencia no existente en la real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Borrar la etapa de potencia asociada a este accionamiento en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
- Comprobar los cables DRIVE-CLiQ buscando rotura de hilo y problemas de contacto.
- Comprobar la alimentación de 24 V.
- Comprobar la capacidad de funcionamiento de la etapa de potencia.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01482 Topología: Comparación Sensor Module falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar las topologías se ha detectado en la teórica un Sensor Module no existente en la real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Reconfigurar el accionamiento asociado a este Sensor Module en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Borrar el Sensor Module asociado a este accionamiento en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
- Comprobar los cables DRIVE-CLiQ buscando rotura de hilo y problemas de contacto.
- Comprobar la alimentación de 24 V.
- Comprobar la capacidad de funcionamiento del Sensor Module.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01483 Topología: Comparación Terminal Module falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar las topologías se ha detectado en la teórica un Terminal Module no existente en la real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Borrar el Terminal Module en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
- Comprobar los cables DRIVE-CLiQ buscando rotura de hilo y problemas de contacto.
- Comprobar la alimentación de 24 V.
- Comprobar la capacidad de funcionamiento del Terminal Module.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01484 Topología: Comparación DRIVE-CLiQ Hub Module falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado un DRIVE-CLiQ Hub Module inexistente en la topología real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Borrar el DRIVE-CLiQ Hub Module en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
- Comprobar los cables DRIVE-CLiQ buscando rotura de hilo y problemas de contacto.
- Comprobar la alimentación de 24 V.
- Comprobar la capacidad de funcionamiento del DRIVE-CLiQ Hub Module.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01485 Topología: Comparación CX32 falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la comparación entre las topologías real y teórica se ha detectado una Controller Extension 32 (CX32) no existente en la topología real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Borrar CX32/NX en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
- Comprobar los cables DRIVE-CLiQ buscando rotura de hilo y problemas de contacto.
- Comprobar la alimentación de 24 V.
- Comprobar la capacidad de funcionamiento de CX32/NX.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01486 Topología: Comparación Componente DRIVE-CLiQ falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar las topologías se ha detectado en la teórica un componente DRIVE-CLiQ no existente en la real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Borrar el accionamiento asociado a este componente en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Reconfigurar el accionamiento asociado a este componente en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
- Comprobar los cables DRIVE-CLiQ buscando rotura de hilo y problemas de contacto.
- Comprobar la alimentación de 24 V.
- Comprobar la capacidad de funcionamiento del componente.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01487 Topología: Comparación Componente opcional en slot falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar las topologías se ha detectado en la teórica un módulo Option Slot no existente en la real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Borrar Option Board en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Borrar equipo de accionamiento en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
- Comprobar la capacidad de funcionamiento de Option Board.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01488 Topología: Comparación Encóder EnDat falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al comparar las topologías se ha detectado en la teórica un encóderEnDat no existente en la real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Reconfigurar (configuración de encóder) el accionamiento asociado a este encóder en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Borrar el software asociado a este encóder en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

A01489 Topología: Comparación Motor con DRIVE-CLiQ falta en topología real

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la comparación entre topologías se ha detectado en la teórica un motor con DRIVE-CLiQ no existente en la real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del componente adicional.

Ayuda: - Borrar el accionamiento asociado a este motor en el proyecto del software de puesta en marcha y cargar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Borrar el accionamiento asociado a este motor en el proyecto del software de puesta en marcha y borrar la nueva configuración en la unidad de accionamiento.
- Comprobar que la topología real case con la teórica, si no cambiar conexiones.
- Comprobar los cables DRIVE-CLiQ buscando rotura de hilo y problemas de contacto.
- Comprobar la capacidad de funcionamiento del motor.
Nota:
Bajo "Topología --> Vista Topología" el software de puesta en marcha ofrece más posibilidades de diagnóstico (p. ej. comparación teórica-real).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01505 (A) BICO: No es posible establecer interconexión

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha ajustado un telegrama PROFIdrive (p0922).
Aquí no se pudo establecer una interconexión contenida en el telegrama.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Destino de parámetro que debería modificarse.
Ayuda: Establecer otra interconexión.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01506 (A) BICO: Falta telegrama estándar

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM31, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: No se respeta el telegrama estándar en p0922, por lo que se ajusta p0922 = 999.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Parámetro de entrada BICO para el que ha fallado el intento de escritura.
Ayuda: Ajustar nuevamente el telegrama estándar deseado (p0922).
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A01507 (F, N) BICO: Existen interconexiones a objetos inactivos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Hay interconexiones BICO definidas como destino de seña de un objeto de accionamiento que está inactivo/no operativo.
Los parámetros BI/CI afectados se listan en r9498.
Los parámetros BO/CO asociados se listan en r9499.
En r9491 y r9492 del objeto de accionamiento desactivado se visualiza la lista de interconexiones BICO a otros objetos de accionamiento.
Nota:
Sólo se escribe en r9498 y r9499 si p9495 está ajustado diferente de 0.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Cantidad de interconexiones BICO a objetos de accionamiento inactivos encontradas.
Ayuda: - Ajustar centralizadamente todas las interconexiones BICO abiertas con p9495 = 2 a su valor de fábrica.
- Volver a estado operativo o activo el objeto de accionamiento no activo/operativo (volver a enchufar o activar componentes).
Reacción a F: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A01508 BICO: interconexiones a objetos inactivos superadas

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha superado el número máximo de interconexiones BICO (destinos de señal) al desactivar un objeto de accionamiento.
Al desactivar un objeto de accionamiento se listan todas las interconexiones BICO (destinos de señal) en los siguientes parámetros:
- r9498[0...29]: Lista de los parámetros BI/CI afectados.
- r9499[0...29]: Lista de los parámetros BO/CO correspondientes.

Ayuda: La alarma desaparece automáticamente en cuanto no esté introducida ninguna interconexión BICO en r9498[29] y r9499[29] (valor = 0).
Atención:
Al activar nuevamente el objeto de accionamiento se tienen que comprobar y, en su caso, restablecer todas las interconexiones BICO.

F01510 BICO: La fuente de señal no tiene formato Float

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La salida de conector deseada no tiene el formato de datos correcto. Esta interconexión no se realiza.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro con el que debe interconectarse (salida de conector).
Ayuda: Interconectar esta entrada de conector con una salida de conector con tipo de datos Float.

F01511 (A) BICO: Interconexión con diferente normalización

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha establecido la interconexión BICO deseada. Sin embargo, se convierte la salida BICO y la entrada BICO usando los valores de referencia.
- La salida BICO tiene diferente unidad de normalización que la entrada BICO.
- Aviso sólo en caso de interconexiones dentro de un objeto de accionamiento.

Ejemplo:
La salida BICO tiene tensión como unidad de normalización y la entrada BICO intensidad.
Por tanto, entre la salida BICO y la entrada BICO se calcula el factor p2002/p2001.
p2002: Incluye el valor de referencia para intensidad
p2001: Incluye el valor de referencia para tensión
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro de la entrada BICO (sumidero de señal).
Ayuda: No necesario.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01512 BICO: No existe normalización

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: DES2 (DES1)
Servo: DES2
Vector: DES2
Confirmación: POWER ON
Causa: Se ha intentado determinar un factor de conversión para una normalización no existente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Unidad (p. ej. correspondiente a SPEED) para la que se intentado encontrar un factor.
Ayuda: Crear normalización o comprobar valor de transferencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01513 (A) BICO: Interconexión varios DO con diferente normalización

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha establecido la interconexión BICO deseada. Sin embargo, se convierte la salida BICO y la entrada BICO usando los valores de referencia.
Se interconecta entre distintos objetos de accionamiento, y la salida BICO tiene diferente unidad de normalización que la entrada BICO o, para la misma unidad de normalización, tienen diferentes valores de referencia.
Ejemplo 1:
Salida BICO con unidad de normalización tensión, entrada BICO con unidad de normalización intensidad, salida BICO y entrada BICO en objetos de accionamiento diferentes. Por tanto, entre la salida BICO y la entrada BICO se calcula el factor p2002/p2001.
p2002: Incluye el valor de referencia para intensidad
p2001: Incluye el valor de referencia para tensión
Ejemplo 2:
Salida BICO con unidad de normalización tensión en el objeto de accionamiento 1 (DO1), entrada BICO con unidad de normalización tensión en el objeto de accionamiento 2 (DO2). Los valores de referencia para tensión (p2001) de los dos objetos de accionamiento son diferentes. Por tanto, entre la salida BICO y la entrada BICO se calcula el factor p2001(DO1)/p2001(DO2).
p2001: Incluye el valor de referencia para tensión objeto de accionamiento 1, 2
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro de la entrada BICO (sumidero de señal).
Ayuda: No necesario.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A01514 (F) BICO: Error al escribir durante Reconnect

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante la operación de reconnect (p. ej. durante el arranque o descarga, pero también en funcionamiento normal) no ha podido escribirse un parámetro.
Ejemplo:
Al escribir en una DWord-BICO-Input, las áreas de memoria se solapan en el segundo índice (p. ej. p8861). El parámetro se resetea al ajuste de fábrica.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de parámetro de la entrada BICO (sumidero de señal).
Ayuda: No necesario.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F01515 (A) BICO: Escritura en parámetro no permitida porque está activa la prioridad de mando

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Al modificar la cantidad de CDS o al copiar CDS está activa la prioridad de mando.
Ayuda: Dado el caso, devolver la prioridad de mando y repetir la operación.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01590 (F) Accto: Motor Intervalo de mantenimiento expirado

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha alcanzado el intervalo de mantenimiento ajustado para este motor.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de juego de datos del motor.
Ver también: p0650 (Horas de funcionamiento actuales del motor), p0651 (Intervalo de mantenimiento en horas de funcionamiento del motor)

Ayuda: Realizar el mantenimiento y ajustar de nuevo el intervalo de mantenimiento (p0651).

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F01600 SI CU: PARADA A activada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en la Control Unit (CU) ha detectado un fallo y ha activado PARADA A (supresión de impulsos vía el circuito de desconexión Safety de la Control Unit).
- Fallo en la dinamización forzada del circuito de desconexión Safety de la Control Unit.
- Reacción sucesiva al fallo F01611 (defecto en el canal de vigilancia).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Demanda de parada por parte del Motor Module.
1005: Impulsos suprimidos a pesar de que no está seleccionado ningún STO y no está presente una PARADA A interna.
1010: Impulsos habilitados a pesar de que está seleccionado STO o está presente una PARADA A interna.
1015: En Motor Modules conectados en paralelo, discrepancia en la respuesta de la supresión segura de impulsos.
9999: Reacción consecuencia del fallo F01611.

Ayuda: - Seleccionar y volver a deseleccionar Par desconectado con seguridad.
- Sustituir el Motor Module afectado.
Rel. a valor de fallo = 9999:
- Ejecutar diagnóstico en base al fallo F01611 presente.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01611 SI CU: Defecto en un canal de vigilancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en la Control Unit (CU) ha detectado un error en la comparación cruzada de datos entre la CU y el Motor Module (MM), y ha activado PARADA F.
Como consecuencia de este fallo, tras el tiempo de transición parametrizado (p9658) se señaliza el fallo F01600 (SI CU: PARADA A activada).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Demanda de parada por parte del Motor Module.
1 ... 999:
Número del dato comparado en cruz que ha conducido a este fallo. Este número se muestra también en r9795.
1: SI Ciclo de vigilancia (r9780, r9880).
2: SI Habilitación funciones seguras (p9601, p9801). Sólo los bits soportados se comparan en cruz.
3: SI Tiempo de tolerancia Conmutación SGE (p9650, p9850).
4: SI Tiempo de transición de PARADA F a PARADA A (p9658, p9858).
5: SI Habilitación mando freno seguro (p9602, p9802).
6: SI Motion Habilitación funciones seguras (p9501, valor interno).
7: SI Retardo de la supresión de impulsos para Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: SI dirección PROFIsafe (p9610, p9810).
9: SI Tiempo de inhibición para STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).
10: SI Retardo para la supresión de impulsos con ESR (p9697, p9897).
11: SI Safe Brake modo adaptador, interconexión BICO (p9621, p9821).
12: SI Safe Brake relé adaptador tiempo de conexión (p9622[0], p9822[0]).
13: SI Safe Brake relé adaptador tiempo de desconexión (p9622[1], p9822[1]).
1000: Finalizó el temporizador ctrl. Dentro de un lapso de tiempo de aprox. 5 x p9650 se han producido demasiadas operaciones de conexión en el borne EP del Motor Module o bien se ha disparado STO, a través de PROFIsafe/TM54F, con demasiada frecuencia (también como reacción).
1001, 1002: Error de inicialización Temporizador de cambios / Temporizador de control.
1900: Error CRC en el sector SAFETY.
1901: Error CRC en el sector ITCM.
1902: Se ha producido una sobrecarga en el sector ITCM durante el funcionamiento.
1950: Temperatura de módulo fuera del rango de temperatura admisible.
1951: Temperatura de módulo incoherente.
2000: Discrepancia de estado en la selección STO de la Control Unit y el Motor Module.
2001: Diferente señal de respuesta de la supresión segura de impulsos en la Control Unit y el Motor Module.
2002: Estado del temporizador SS1 diferente en Control Unit y Motor Module.
2004: En Motor Modules conectados en paralelo, discrepancia de estado de la selección STO.
2005: Diferente señal de respuesta de la supresión segura de impulsos en la Control Unit y los Motor Modules conectados en paralelo.
6000 ... 6999:
Error en el control PROFIsafe.
Con estos valores de fallo se transmiten señales de mando de seguridad positiva (Failsafe Values) a las funciones de seguridad.
El significado de los distintos valores de aviso se describe en el aviso Safety C01711 de la Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1 ... 5 y 7 ... 999:
- Comprobar el dato comparado en cruz que ha conducido a PARADA F.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 6:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 1000:
-Comprobar el cableado del borne EP en el Motor Module (problemas de contacto).
- PROFIsafe: Eliminar problemas de contacto/fallos en el maestro PROFIBUS/controlador PROFINET.
- Comprobar el cableado de las entradas de seguridad del TM54F (problemas de contacto).

Rel. a valor de fallo = 1001, 1002:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 1900, 1901, 1902:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software de la Control Unit.
- Sustituir la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:
- Comprobar el tiempo de tolerancia de la Conmutación SGE y, de ser necesario, aumentar el valor (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Comprobar el cableado de las entradas de seguridad (SGE) (problemas de contacto).
- Controlar las causas de la selección STO en r9772. Si hay funciones SMM activas (p9501 = 1), la selección STO puede realizarse también a través de estas funciones.
- Sustituir el Motor Module afectado.

Rel. a valor de fallo = 6000 ... 6999:
Ver descripción de los valores en el aviso Safety C01711.

Nota:
CU: Control Unit
EP: Enable Pulses (habilitación de impulsos)
MM: Motor Module
SGE: Entrada de seguridad
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)
ESR: Extended Stopping and Retract (parada y retirada ampliadas)

F01612 SI CU: Entradas STO difieren para etapas de potencia conectadas en paralelo

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en la Control Unit (CU) ha detectado distintos estados de las entradas STO combinadas con el operador Y en las etapas de potencia conectadas en paralelo y ha activado PARADA F.
Como consecuencia de este fallo, tras el tiempo de transición parametrizado (p9658) se señaliza el fallo F01600 (SI CU: PARADA A activada).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Imagen binaria de las entradas digitales de la Control Unit que se utilizan como fuente de señal para la función "Par desconectado con seguridad".

Ayuda:
- Comprobar el tiempo de tolerancia de la conmutación SGE y, de ser necesario, aumentar el valor (p9650).
- Comprobar el cableado de las entradas de seguridad (SGE) (problemas de contacto).

Nota:
CU: Control Unit
SGE: Entrada de seguridad
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

N01620 (F, A) SI CU: Par desconectado con seguridad (STO) activo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La función "Par desconectado con seguridad" (STO) se ha seleccionado en la Control Unit (CU) por medio del borne de entrada y está activa.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Ayuda: No necesario.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)
Reacción a F: DES2
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

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

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La función "Safe Stop 1" (SS1) se ha seleccionado en la Control Unit (CU) y está activa.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Ayuda: No necesario.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)
Reacción a F: DES3
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01625 SI CU: Signos de actividad en datos de seguridad erróneos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en la Control Unit (CU) ha detectado un error en el signo de actividad de los datos Safety entre la CU y el Motor Module (MM), y ha activado PARADA A.
- La comunicación DRIVE-CLiQ está perturbada o averiada.
- Ha aparecido un desbordamiento de segmento de tiempo en el software Safety.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Seleccionar y volver a deseleccionar Par desconectado con seguridad.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
- Deseleccionar las funciones de accionamiento no imprescindibles.
- Reducir el número de accionamientos.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01630 SI CU: Circuito de mando de freno erróneo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en la Control Unit (CU) ha detectado un fallo en el mando del freno y ha activado PARADA A.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Rel. a valor de fallo = 10, 11:
Error en la operación "Abrir freno".
- Parámetro p1278 ajustado erróneamente.
- Freno no conectado o rotura de hilo (comprobar si con p1278 = 1 y p9602/p9802 = 0 (SBC desconectado) el freno se abre).
- Defecto a tierra del cable de freno.
Rel. a valor de fallo = 20:
Error en el estado "Freno abierto".
- Cortocircuito en el devanado del freno.
Rel. a valor de fallo = 30, 31:
Error en la operación "Cerrar freno".
- Freno no conectado o rotura de hilo (comprobar si con p1278 = 1 y p9602/p9802 = 0 (SBC desconectado) el freno se abre).
- Cortocircuito en el devanado del freno.
Rel. a valor de fallo = 40:
Error en el estado "Freno cerrado".
Rel. a valor de fallo = 50:
Fallo en el mando de freno de la Control Unit o en la comunicación entre Control Unit y Motor Module (diagnóstico del circuito de mando de freno).
Rel. a valor de fallo = 80:
SafeBrakeAdapter: Fallo en el mando de freno de la Control Unit o en la comunicación entre Control Unit y Motor Module (diagnóstico del circuito de mando de freno).
Nota:
Todos los valores de fallo pueden tener las siguientes causas:
- El apantallamiento del cable del motor no está conectado correctamente.
- Defecto en el circuito de mando de freno del Motor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda:
- Comprobar el parámetro p1278 (con SBC sólo se permite p1278 = 0).
- Seleccionar y volver a deseleccionar Par desconectado con seguridad.
- Comprobar la conexión del freno de mantenimiento del motor.
- Comprobar el funcionamiento del freno de mantenimiento del motor.
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
- Comprobar la instalación y el montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM (p. ej., conectar la pantalla del cable del motor y los conductores de frenos con la placa de pantalla o atornillar el conector del motor con la carcasa).
- Sustituir el Motor Module afectado.

Servicio con Safe Brake Module o Safe Brake Adapter:
- Comprobar la conexión del Safe Brake Module o Safe Brake Adapter.
- Sustituir Safe Brake Module o Safe Brake Adapter.

Nota:
CU: Control Unit
SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)
SI: Safety Integrated

F01649 SI CU: Error de software interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ha aparecido un error interno en el software Safety Integrated de la Control Unit.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Repetir la puesta en marcha de la función "Safety Integrated" y ejecutar POWER ON.
- Actualizar el firmware de la Control Unit a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir la Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01650 SI CU: Test de recepción requerido

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en la Control Unit requiere un test de recepción.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
130: No hay parámetros Safety presentes para el Motor Module.
Nota:
Este valor de fallo se emite siempre al realizar la primera puesta en marcha de Safety Integrated.
1000: Diferencia entre sumas de verificación teórica y real en Control Unit (arranque).
- Como mínimo un dato comprobado con suma de verificación está dañado.

2000: Diferencia entre sumas de verificación teórica y real en Control Unit (modo de puesta en marcha).
- Suma de verificación teórica mal ajustada en Control Unit (p9799 diferente a r9798).
- Al desactivar las funciones de seguridad no se ha borrado p9501 o p9503.

2001: Diferencia entre sumas de verificación teórica y real en Motor Module (modo de puesta en marcha).
- Suma de verificación teórica mal ajustada en Motor Module (p9899 diferente a r9898).
- Al desactivar las funciones de seguridad, p9501 o p9503 no se borran.

2002: Diferencia en la habilitación de funciones seguras entre Control Unit y Motor Module (p9601 diferente a p9801).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2003: Hace falta test de recepción debido al cambio de un parámetro Safety.
2004: Hace falta test de recepción debido a la descarga de un proyecto con funciones Safety habilitadas.
2005: El diario de incidencias Safety ha detectado cambios en una de las sumas de verificación Safety funcionales. Se requiere un test de recepción (aceptación).
2010: Diferencia en la habilitación de mando seguro de freno entre Control Unit y Motor Module (p9602 diferente a p9802).
2020: Error al guardar los parámetros Safety para Motor Module.
3003: Hace falta test de recepción debido al cambio de un parámetro Safety relacionado con el hardware.
3005: El diario de incidencias Safety ha detectado cambios en una de las sumas de verificación Safety relacionadas con el hardware. Se requiere un test de recepción (aceptación).
9999: Reacción a un fallo en la parte Safety producida durante el arranque y que exige un test de recepción.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 130:
- Efectuar puesta en marcha de Safety.
Rel. a valor de fallo = 1000:
- Repetir puesta en marcha de Safety.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.
Rel. a valor de fallo = 2000:
- Comprobar los parámetros Safety en la Control Unit y adaptar la suma de verificación teórica (p9799).
Rel. a valor de fallo = 2001:
- Comprobar los parámetros Safety en el Motor Module y adaptar la suma de verificación teórica (p9899).
Rel. a valor de fallo = 2002:
- Comprobar la habilitación de las funciones seguras en la Control Unit y el Motor Module (p9601 = p9801).
Rel. a valor de fallo = 2003, 2004, 2005:
- Realizar la prueba de recepción/aceptación y crear el acta/protocolo correspondiente.
El procedimiento para el test de recepción, así como un ejemplo del protocolo de recepción se encuentran en la siguiente documentación:
SINAMICS S120 Manual de funciones Safety Integrated
El fallo con valor de fallo 2005 sólo puede confirmarse si está deseleccionada la función "STO".
Rel. a valor de fallo = 2010:
- Comprobar la habilitación del mando seguro de freno en la Control Unit y el Motor Module (p9602 = p9802).
Rel. a valor de fallo = 2020:
- Repetir puesta en marcha de Safety.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.
Rel. a valor de fallo = 3003:
- Efectuar pruebas de funcionamiento del hardware modificado y crear un protocolo de recepción.
El procedimiento para el test de recepción, así como un ejemplo del protocolo de recepción se encuentran en la siguiente documentación:
SINAMICS S120 Manual de funciones Safety Integrated
Rel. a valor de fallo = 3005:
- Efectuar pruebas de funcionamiento del hardware modificado y crear un protocolo de recepción.
El fallo con valor de fallo 3005 sólo puede confirmarse si está deseleccionada la función "STO".
Rel. a valor de fallo = 9999:
- Efectuar diagnóstico en base al otro fallo Safety presente.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (par desconectado con seguridad)
Ver también: p9799 (SI Suma verificación teórica Parámetros SI (Control Unit)), p9899 (SI Suma verificación teórica Parámetros SI (Motor Module))

F01651 SI CU: Sincronización de segmentos de tiempo Safety fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La función "Safety Integrated" exige sincronizar los segmentos de tiempo para seguridad entre la Control Unit (CU) y el Motor Module (MM) y entre la Control Unit y el control superior. Esta sincronización ha fallado.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
121:
- Con SINUMERIK Safety Integrated habilitado, se realizó en CU/NX un rearranque en caliente en el lado del accionamiento.
- Con SINUMERIK Safety Integrated habilitado, en un objeto de accionamiento de la CU se seleccionó la función "Restablecer el ajuste de fábrica" y se activó un rearranque en caliente en el lado del accionamiento.
150:
- Fallo en la sincronización con el maestro PROFIBUS.
Resto de valores:
- Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: p9510 (SI Motion Maestro PROFIBUS isócrono)

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 121:
- Realizar conjuntamente POWER ON/rearranque en caliente con un control superior y SINAMICS.
Rel. a valor de fallo = 150:
- Comprobar ajuste de p9510 (maestro PROFIBUS isócrono SI Motion) y, dado el caso, corregirlo.
General:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.
- Actualizar el software del control superior.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01652 SI CU: Ciclo de vigilancia ilegal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uno de los tiempos de ciclo de vigilancia Safety Integrated es ilegal:
- El tiempo de ciclo de vigilancia integrado en el accionamiento no puede respetarse debido a las condiciones de comunicación exigidas en el sistema.
- El tiempo de ciclo de vigilancia para las vigilancias de movimiento seguras con el control superior es ilegal (p9500).
- No se soporta el tiempo de muestreo para el regulador de intensidad (p0112, p0115).
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
- Si está habilitada la vigilancia SI integrada en el accionamiento (p9601/p9801 > 0):
Ajuste mínimo para el tiempo de ciclo de vigilancia (en µs).
- Si está habilitada la vigilancia de movimiento (p9501 > 0):
100: No ha podido encontrase un tiempo de ciclo de vigilancia adecuado.
101: El tiempo de ciclo de vigilancia no es un múltiplo entero del tiempo de ciclo de captación de valor real.
102: Ha aparecido un fallo al transferir el ciclo DP al Motor Module (MM).
103: Ha aparecido un error al transferir el ciclo DP al Sensor Module.
104,105:
- El cuádruple del tiempo de muestreo del regulador de intensidad es superior a 1 ms en funcionamiento con PROFIBUS no isócrono.
- El cuádruple del tiempo de muestreo del regulador de intensidad es superior al ciclo DP en funcionamiento con PROFIBUS isócrono.
- El ciclo DP no es un múltiplo entero del tiempo de muestreo del regulador de intensidad.
106: El ciclo de vigilancia no coincide con el ciclo de vigilancia del TM54F.
107: El cuádruple del tiempo de muestreo del regulador de intensidad es superior al tiempo de ciclo de captación de valor real (p9511) o el tiempo de ciclo de captación de valor real no es un múltiplo entero del tiempo de muestreo del regulador de intensidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

108: El tiempo de ciclo parametrizado de captación de valor real no es ajustable en este componente.
109: Si las funciones de vigilancia de movimiento están parametrizadas sin encóder (p9506), el tiempo de ciclo de captación de valor real (p9511) debe ser igual al ciclo de regulador de intensidad.
110: El tiempo de ciclo de captación de valor real (p9511) en Safety con encóder (p9506 = 0) es menor de 2 ms en esta Control Unit (p. ej. CU305).

Ayuda: Si está habilitada la vigilancia SI integrada en el accionamiento (p9601/p9801 > 0):
- Actualizar el software de la Control Unit.
Si está habilitada la vigilancia de movimiento (p9501 > 0):
- Corregir el tiempo de ciclo de vigilancia (p9500) y realizar un POWER ON.
Rel. a valor de fallo = 101:
- El tiempo de ciclo de captación de valor real equivale al tiempo de ciclo del regulador de posición/ciclo DP (ajuste de fábrica).
- En las funciones de vigilancia de movimiento integradas en el accionamiento (p9601/p9801 bit 2 = 1) se puede parametrizar el tiempo de ciclo de captación de valor real directamente en p9511/p9311.
Rel. a valor de fallo = 104, 105:
- Ajustar en p9511 un tiempo propio de ciclo de captación de valor real.
- Limitar el funcionamiento a máx. dos accionamientos vectoriales. Con el ajuste estándar en p0112, p0115, el tiempo de muestreo del regulador de intensidad se reduce automáticamente a 250 µs. Si se han modificado los valores estándar, el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0112, p0115) se tiene que ajustar en consecuencia.
- Aumentar el ciclo DP en el funcionamiento con PROFIBUS isócrono de modo a obtener una relación entre ciclos entera de al menos 4:1 entre el ciclo DP y el tiempo de muestreo del regulador de intensidad. Se recomienda una relación entre ciclos de al menos 8:1.
- Asegurarse de que en la versión 2.5 del firmware esté ajustado el parámetro p9510 = 1 en el accionamiento (modo isócrono).
Rel. a valor de fallo = 106:
- Ajustar al mismo valor los parámetros de los ciclos de vigilancia (p10000 y p9500/p9300).
Rel. a valor de fallo = 107:
- Ajustar en p9511 un tiempo de ciclo de captación de valor real apropiado para el tiempo de ciclo del regulador de intensidad. Se recomienda una relación entre ciclos de al menos 8:1.
Rel. a valor de fallo = 108:
- Ajustar en p9511 un tiempo adecuado de ciclo de captación de valor real.
- Si se usa el tiempo de ciclo DP como tiempo de ciclo de captación de valor real en funcionamiento con PROFIBUS isócrono (p9511 = 0), debe configurarse el tiempo de ciclo DP apropiado.
En D410 debe parametrizarse un múltiplo lógico del ciclo DP (p. ej. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). De lo contrario, debe ajustarse un ciclo menor que 8 ms.
Rel. a valor de fallo = 109:
- Ajustar el tiempo de ciclo de captación de valor real en p9511 igual que el ciclo de regulador de intensidad (p115).
Rel. a valor de fallo = 110:
- Ajustar el tiempo de ciclo de captación de valor real en p9511 mayor o igual que 2 ms.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01653 SI CU: Configuración PROFIBUS errónea

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La configuración de PROFIBUS para el servicio de las funciones de vigilancia de Safety Integrated con un control superior (SINUMERIK o PLC de seguridad) es errónea.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable si las funciones Safety están habilitadas.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
200: No hay ningún slot Safety configurado para los datos recibidos del control.
210, 220: El slot Safety configurado para los datos recibidos del control tiene un formato desconocido.
230: El slot Safety configurado para los datos recibidos del PLC de seguridad tiene una longitud errónea.
231: El slot Safety configurado para los datos recibidos del PLC de seguridad tiene una longitud errónea.
240: El slot Safety configurado para los datos recibidos de SINUMERIK tiene una longitud errónea.
250: En el control F superior hay un slot PROFIsafe configurado, pero PROFIsafe no está habilitado en el accionamiento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

300: No hay ningún slot Safety configurado para los datos enviados al control.
310, 320: El slot Safety configurado para los datos enviados al control tiene un formato desconocido.
330: El slot Safety configurado para los datos enviados al PLC de seguridad tiene una longitud errónea.
331: El slot Safety configurado para los datos enviados al PLC de seguridad tiene una longitud errónea.
340: El slot Safety configurado para los datos enviados a SINUMERIK tiene una longitud errónea.

Ayuda: De forma general se aplica:
- Comprobar y, dado el caso, corregir la configuración de PROFIBUS del slot Safety en el lado del maestro.
- Actualizar el software de la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 250:
- Retirar en el control F superior la configuración de PROFIsafe o habilitar PROFIsafe en el accionamiento.

Rel. a valor de fallo = 231, 331:
- Configurar en el PLC de seguridad el telegrama PROFIsafe adecuado para la parametrización.

Con p9501.30 = 1 (F-DI habilitada mediante PROFIsafe) es aplicable: el telegrama PROFIsafe 900 debe estar configurado.
Con p9501.30 = 0 (F-DI no habilitada mediante PROFIsafe) es aplicable: el telegrama PROFIsafe 30 debe estar configurado.

F01655 SI CU: Sincronización de funciones de vigilancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Ha aparecido un error al sincronizar las funciones de vigilancia Safety Integrated de la Control Unit (CU) y el Motor Module (MM). Control Unit y Motor Module no pueden determinar un conjunto común de funciones de vigilancia SI soportadas.
- La comunicación DRIVE-CLiQ está perturbada o averiada.
- Versiones de software Safety Integrated de Control Unit y Motor Module son incompatibles.

Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01656 SI CU: Parámetro erróneo en Motor Module

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Ha aparecido un error al acceder a los parámetros Safety Integrated del Motor Module (MM) en la memoria no volátil.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
129:
- Parámetro Safety dañado para el Motor Module.
- Accionamiento con funciones de seguridad habilitadas, posiblemente con el software de puesta en marcha copiado offline y el proyecto descargado.

131: Error de software interno en Motor Module.
132: Fallos de comunicación al cargar o descargar los parámetros Safety para el Motor Module.
255: Error de software interno en Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Efectuar nueva puesta en marcha de Safety.
- Actualizar el software de la Control Unit.
- Actualizar el software del Motor Module.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.
Rel. a valor de fallo = 129:
- Activar el modo de puesta en marcha Safety (p0010 = 95).
- Adaptar la dirección PROFIsafe (p9610).
- Iniciar la función de copia para parámetros SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar la modificación de datos (p9701 = DC hex).
- Terminar el modo de puesta en marcha Safety (p0010 = 0).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1 o "Copiar RAM a ROM").
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
Rel. a valor de fallo = 132:
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01659 SI CU: Petición de escritura en parámetros rechazada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se ha rechazado la petición de escritura para uno o varios parámetros Safety Integrated Parameter en la Control Unit (CU).
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: La contraseña Safety Integrated no está definida.
2: Se ha seleccionado el reseteo de los parámetros de accionamiento. No obstante, los parámetros de Safety Integrated no se han reseteado, ya que Safety Integrated se acaba de habilitar.
3: La entrada STO interconectada se encuentra en el Modo de simulación.
10: Se ha intentado habilitar la función STO a pesar de que ésta no puede soportarse.
11: Se ha intentado habilitar la función SBC a pesar de que ésta no puede soportarse.
12: Se ha intentado habilitar la función SBC a pesar de que ésta no puede soportarse en conexión en paralelo.
13: Se ha intentado habilitar la función SS1 a pesar de que ésta no puede soportarse.
14: Se ha intentado habilitar la comunicación PROFIsafe a pesar de que ésta no se admite o de que las versiones utilizadas del driver de PROFIsafe en la CU y en el MM son diferentes.
15: Se ha intentado habilitar las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento a pesar de que éstas no pueden soportarse.
16: Se ha intentado habilitar la función STO a pesar de que ésta no puede soportarse si está habilitada la protección interna de tensión (p1231).
17: Se ha intentado habilitar la función PROFIsafe a pesar de que esta no es soportada en una conexión en paralelo.
18: Se ha intentado habilitar la función PROFIsafe para las funciones básicas a pesar de que no puede soportarse.
19: Se ha intentado habilitar SBA (Safe Brake Adapter) a pesar de que ésta no puede admitirse.
20: Se ha intentado habilitar las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento y la función STO, ambos controlados mediante F-DI.
21: Se ha intentado habilitar las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento con conexión en paralelo a pesar de que éstas no pueden soportarse.
22: Se ha intentado habilitar las funciones Safety Integrated a pesar de que el Power Module conectado no puede soportarlas.
23: Se ha intentado habilitar el retardo de la supresión de impulsos con ESR aunque esto no puede admitirse.
Ver también: p0970, p3900, r9771, r9871

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Definir contraseña Safety Integrated (p9761).
Rel. a valor de fallo = 2:
- Bloquear Safety Integrated (p9501, p9601) o resetear parámetros Safety (p0970 = 5) y, a continuación, volver a resetear los parámetros de accionamiento.
Rel. a valor de fallo = 3:
- Finalizar el Modo de simulación para la entrada digital (p0795).
Rel. a valor de fallo = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23:
- Buscar fallos en la sincronización de funciones Safety entre la Control Unit y el Motor Module afectado (F01655, F30655); dado el caso diagnosticar los fallos.
- Aplicar un Motor Module que soporte la función deseada.
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.
Rel. a valor de fallo = 16:
- Bloquear la protección de tensión interna (p1231).
Rel. a valor de fallo = 20:
- Corregir el ajuste en p9601.
Rel. a valor de fallo = 22:
- Emplear un Power Module que soporte las funciones Safety Integrated.
Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)
MM: Motor Module
SBA: Safe Brake Adapter
SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit)), p9601 (SI Habilit. funciones integradas en accionamiento (Control Unit)), p9620 (SI Fuente de señal para STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit)), p9761 (SI Contraseña Entrada), p9801 (SI Habilitación funciones integradas en accto. (Motor Module))

F01659 SI CU: Petición de escritura en parámetros rechazada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: TM54F_MA, TM54F_SL

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se ha rechazado la petición de escritura para uno o varios parámetros Safety Integrated Parameter en la Control Unit (CU).
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: La contraseña Safety Integrated no está definida.
2: Se ha seleccionado el reseteo de los parámetros de accionamiento. No obstante, los parámetros de Safety Integrated no se han reseteado, ya que Safety Integrated se acaba de habilitar.
3: La entrada STO interconectada se encuentra en el Modo de simulación.
10: Se ha intentado habilitar la función STO a pesar de que ésta no puede soportarse.
11: Se ha intentado habilitar la función SBC a pesar de que ésta no puede soportarse.
12: Se ha intentado habilitar la función SBC a pesar de que ésta no puede soportarse en conexión en paralelo.
13: Se ha intentado habilitar la función SS1 a pesar de que ésta no puede soportarse.
14: Se ha intentado habilitar la comunicación PROFIsafe a pesar de que ésta no se admite o de que las versiones utilizadas del driver de PROFIsafe en la CU y en el MM son diferentes.
15: Se ha intentado habilitar las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento a pesar de que éstas no pueden soportarse.
16: Se ha intentado habilitar la función STO a pesar de que ésta no puede soportarse si está habilitada la protección interna de tensión (p1231).
17: Se ha intentado habilitar la función PROFIsafe a pesar de que esta no es soportada en una conexión en paralelo.
18: Se ha intentado habilitar la función PROFIsafe para las funciones básicas a pesar de que no puede soportarse.
19: Se ha intentado habilitar SBA (Safe Brake Adapter) a pesar de que ésta no puede admitirse.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

20: Se ha intentado habilitar las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento y la función STO, ambos controlados mediante F-DI.
21: Se ha intentado habilitar las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento con conexión en paralelo a pesar de que éstas no pueden soportarse.
22: Se ha intentado habilitar las funciones Safety Integrated a pesar de que el Power Module conectado no puede soportarlas.
23: Se ha intentado habilitar el retardo de la supresión de impulsos con ESR aunque esto no puede admitirse.
Ver también: p0970, p3900, r9771, r9871

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Definir contraseña Safety Integrated (p10061).
Rel. a valor de fallo = 2:
- Bloquear Safety Integrated (p9501, p9601) o resetear parámetros Safety (p0970 = 5) y, a continuación, volver a resetear los parámetros de accionamiento.
Rel. a valor de fallo = 3:
- Finalizar el Modo de simulación para la entrada digital (p0795).
Rel. a valor de fallo = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23:
- Buscar fallos en la sincronización de funciones Safety entre la Control Unit y el Motor Module afectado (F01655, F30655); dado el caso diagnosticar los fallos.
- Aplicar un Motor Module que soporte la función deseada.
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.
Rel. a valor de fallo = 16:
- Bloquear la protección de tensión interna (p1231).
Rel. a valor de fallo = 20:
- Corregir el ajuste en p9601.
Rel. a valor de fallo = 22:
- Emplear un Power Module que soporte las funciones Safety Integrated.
Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)
MM: Motor Module
SBA: Safe Brake Adapter
SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit)), p9601 (SI Habilit. funciones integradas en accionamiento (Control Unit)), p9620 (SI Fuente de señal para STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit)), p9761 (SI Contraseña Entrada), p9801 (SI Habilitación funciones integradas en accto. (Motor Module))

F01660 SI CU: Funciones seguras no soportadas

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El Motor Module (MM) no soporta las funciones de seguridad (p. ej. versión del Motor Module no adecuada). No es posible poner en marcha Safety Integrated.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Ayuda: - Aplicar un Motor Module que soporte las funciones seguras.
- Actualizar el software del Motor Module.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01663 SI CU: Copia de los parámetros SI rechazada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En p9700 se ha guardado o se ha introducido offline uno de los siguientes valores: 87 ó 208.
Por ello, en el arranque se intenta copiar los parámetros SI de la Control Unit al Motor Module. Sin embargo, en la Control Unit no hay ninguna función segura seleccionada (p9501 = 0, p9601 = 0). Por esta razón, la copia no está permitida.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Ver también: p9700 (SI Motion Función de copia)

Ayuda: - Ajustar p9700 = 0.
- Comprobar p9501 y p9601; dado el caso corregirlos.
- Iniciar de nuevo la función de copia introduciendo el valor correspondiente en p9700.

F01664 SI CU: Sin actualización automática de firmware

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Al arrancar se ha detectado que la función "Actualización de firmware automática" (p7826 = 1) no está activada. Sin embargo, esto es necesario para la actualización o el downgrade del firmware con el fin de evitar una mezcla no permitida de las versiones al habilitar las funciones Safety.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Ver también: p7826 (Actualización de firmware automática)

Ayuda: Si las funciones de seguridad están habilitadas (p9501 <> 0 y/o p9601 <> 0):
1. Activar la función "Actualización de firmware automática" (p7826 = 1).
2. Salvar los parámetros (p0977 = 1) y realizar un POWER ON.
Al desactivar las funciones de seguridad (p9501 = 0, p9601 = 0), el fallo se puede confirmar después de salir del modo PeM Safety.

F01665 SI CU: Defecto en el sistema

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado un defecto en el sistema antes del último arranque o durante el arranque actual. En caso necesario se ha llevado a cabo un nuevo arranque (reset).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (cualquier yy):
- Fallo durante el arranque/servicio actual.
800004 hex:
- En algunos casos, los parámetros p9500/p9300 no son iguales. También aparece el aviso Safety C01711/C30711.
Otros valores:
- Defecto en el sistema antes del último arranque.

Ayuda: - Realizar un POWER ON (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Rel. a valor de fallo = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (cualquier yy):
- Asegurarse de que la Control Unit esté conectada con el Power Module.
Rel. a valor de fallo = 800004 hex:
- Comprobar si los parámetros p9500/p9300 son iguales.

A01666 (F) SI Motion CU: Señal 1 estática en la F-DI para una confirmación segura

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: En la F-DI parametrizada en p10006 está presente durante más de 10 segundos una señal 1 lógica.
Si no se efectúa ninguna confirmación en la F-DI para confirmación segura, debe haber una señal 0 lógica estática. De esta forma se evita una confirmación segura accidental (o una señal "Internal Event Acknowledge") cuando se produce una rotura de hilo o rebota una de las dos entradas digitales.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Ajustar la entrada digital de seguridad (F-DI) a la señal lógica 0 (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A01669 (F, N) SI Motion: Combinación no adecuada de motor y etapa de potencia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La combinación empleada de motor y etapa de potencia no es adecuada para utilizar las vigilancias de movimiento seguras sin encóder.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del juego de datos de motor que ha causado el fallo.

Ayuda: Utilizar una etapa de potencia adecuada de menor potencia o un motor de mayor potencia.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F01670 SI Motion: Parametrización de Sensor Module ilegal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La parametrización de un Sensor Module usado para Safety Integrated es ilegal.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: No se ha parametrizado ningún encóder para Safety Integrated.
2: Se ha parametrizado un encóder para Safety Integrated que no dispone de pista A/B (seno/coseno).
3: El juego de datos de encóder elegido para Safety Integrated no es aún válido.
4: En la comunicación con el encóder se ha producido un error.
5: Número de bits relevantes no válido en la posición aproximada de encóder.
6: Configuración de encóder DRIVE-CLiQ no válida.
10: En un encóder usado para Safety Integrated no todos los juegos de datos de accionamiento (DDS) están asignados al mismo juego de datos de encóder (EDS) (p0187 ... p0189).

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1, 2:
- Aplicar y parametrizar encóder apto para Safety Integrated (encóder con pista A/B senoidal, p0404.4 = 1).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Comprobar si está activa la rutina de puesta en marcha de equipos o accionamientos (aceptación); de ser así, salir de ella (p0009 = p00010 = 0), salvar los parámetros (p0971 = 1) y realizar un POWER ON.
Rel. a valor de fallo = 4:
- Comprobar si hay fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Sensor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
Rel. a valor de fallo = 10:
- Igualar la asignación en EDS para todos los encóders aplicados para Safety Integrated (p0187 ... p0189).
Nota:
SI: Safety Integrated

F01671 SI Motion: Parametrización encóder mal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El encóder usado por Safety Integrated no tiene la misma parametrización que el encóder estándar.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro que no se corresponde con el parámetro Safety.

Ayuda: Igualar la parametrización de los encóders Safety y estándar.
Nota:
SI: Safety Integrated

F01672 SI CU: Motor Module Software/hardware incompatible

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El software de Motor Module existente no admite la vigilancia segura de movimiento o es incompatible con el software en la Control Unit, o bien la comunicación entre la Control Unit y el Motor Module está perturbada.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El software de Motor Module existente no admite la vigilancia segura de movimiento.
2, 3, 6, 8: La comunicación entre la Control Unit y el Motor Module está perturbada.
4, 5, 7: El software de Motor Module existente es incompatible con el software de la Control Unit.
9, 10, 11, 12: El software de Motor Module existente no admite la vigilancia segura de movimientos sin encóder.
13: Por lo menos uno de los Motor Modules que funcionan en paralelo no admite la vigilancia segura de movimiento.

Ayuda: - Buscar fallos en la sincronización de funciones Safety entre la Control Unit y el Motor Module afectado (F01655, F30655); dado el caso diagnosticar los fallos.
Rel. a valor de fallo = 1:
- Utilizar un Motor Module que soporte la vigilancia segura de movimiento.
Rel. a valor de fallo = 2, 3, 6, 8:
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
Rel. a valor de fallo = 4, 5, 7, 9, 13:
- Actualizar el software del Motor Module.
Nota:
SI: Safety Integrated

F01673 SI Motion: Software/hardware de Sensor Module incompatible

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Este software o hardware del Sensor Module no es compatible con la vigilancia de movimiento con el control superior.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Actualizar el software del Sensor Module.
- Aplicar un Sensor Module que soporte la vigilancia segura de movimientos.
Nota:
SI: Safety Integrated

F01680 SI Motion CU: Error suma de verificación de vigilancias seguras

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La suma de verificación real para los parámetros de seguridad calculada por el accionamiento y ajustada en r9728 no coincide con la suma de verificación teórica guardada en p9729 con ocasión de la última prueba de recepción (aceptación) de la máquina.
Se han modificado parámetros relevantes para la seguridad o hay un fallo.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Error en suma de verificación de parámetros SI para vigilancia de movimiento.
1: Error en suma de verificación de parámetros SI para valores reales.
2: Error en suma de verificación en parámetros SI asignación de componentes.

Ayuda: - Comprobar los parámetros de seguridad, dado el caso corregirlos.
- Ejecutar POWER ON si se han modificado parámetros Safety que necesiten POWER ON.
- Ejecutar test de recepción (aceptación).

F01681 SI Motion CU: Valor parámetro mal

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El parámetro no puede parametrizarse con este valor.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro con el valor erróneo.
9522: El escalón de reducción se ajustó demasiado alto.
9500: p9500 diferente de p9300
9511: p9511 diferente de p9311

Ayuda: Corregir el valor del parámetro.
Rel. a valor de fallo = 9500:
Igualar los parámetros 9300 y 9500, guardar los parámetros (p0971 = 1) y realizar un POWER ON.
Con la histéresis o el filtrado habilitados (p9501.16 = 1) es aplicable:
- Ajustar los parámetros p9546/p9346 y p9547/p9347 conforme a la siguiente regla: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347.
- Si está habilitada la sincronización de valor real (p9501.3 = 1), debe cumplirse además esta regla: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347.
Rel. a valor de fallo = 9507:
- Ajustar el motor síncrono o el motor asíncrono según p0300.
Rel. a valor de fallo = p9511:
Igualar los parámetros p9311 y p9511, guardar los parámetros (p0971 = 1) y realizar un POWER ON.
Rel. a valor de fallo = 9517:
- Comprobar también p9516.0.
Rel. a valor de fallo = 9522:
- Corregir los parámetros.

F01682 SI Motion CU: Función de vigilancia no admitida

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La función de vigilancia habilitada en p9501, p9601 ó p9801 no es compatible con esta versión del firmware.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Función de vigilancia SLP no soportada (p9501.1).
2: Función de vigilancia SCA no soportada (p9501.7 y p9501.8 ... 15 y p9503).
3: Función de vigilancia SLS-Override no soportada (p9501.5).
4: Función de vigilancia de activación ESR externa no admitida (p9501.4).
5: Función de vigilancia de F-DI no admitida en PROFIsafe (p9501.30).
6: Habilitación de sincronización de valor real no admitida (p9501.3).
9: Función de vigilancia no admitida, bit de habilitación reservado (p9501.2, p9501.17 ... 29, p9501.31; dado el caso p9501.6).
10: Funciones de vigilancia sólo soportadas en el objeto de accionamiento SERVO.
11: Funciones de vigilancia sin encóder sólo admitidas integradas en el accionamiento.
12: Funciones de vigilancia para ncSI no se admiten en una CU305.
20: Las funciones de vigilancia de movimiento integradas en el accionamiento sólo se soportan asociadas con PROFIsafe (p9501 y p9601.1 ... 2 y p9801.1 ... 2).
21: PROFIsafe sólo se soporta asociado con funciones de vigilancia de movimiento integradas en el accionamiento (p9501 y p9601.1 ... 2 y p9801.1 ... 2).
22: Con la forma constructiva Chassis no se admiten las funciones de vigilancia sin encóder.
23: Con la CU240 no se admiten las funciones de vigilancia con encóder.
24: Función de vigilancia SDI no soportada (p9501.17).
25: No se admiten las funciones de vigilancia de movimiento integradas en el accionamiento (p9501, p9601.2).
26: Histéresis y filtrado para función de vigilancia SSM sin encóder no admitida (p9501.16).

Ayuda: Deseleccionar la función de vigilancia afectada (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801).
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)
SCA: Safe Cam (Leva segura)/SN: Safe software cams (Levas software seguras)
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit)), p9503 (SI Motion SCA (SN) Habilitación (Control Unit)), r9771 (SI Funciones comunes (Control Unit))

F01683 SI Motion CU: Falta habilitación SOS/SLS

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En p9501 no está habilitada la función base segura "SOS/SLS" a pesar de que están habilitadas otras vigilancias seguras.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).

Ayuda: Habilitar la función "SOS/SLS" (p9501.0) y realizar un POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit))

F01684 SI Motion: Limitación segura de posición Límites permutados

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Para la función "Limitación segura de posición" (SLP) figura en p9534 un valor inferior al de p9535.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Límites SLP1 permutados.
2: Límites SLP2 permutados.

Ayuda: Corregir los límites en p9534 y p9535 y realizar un POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)

F01685 SI Motion CU: Limitación segura de velocidad Límite demasiado alto

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El límite de la función "Limitación segura de velocidad" (SLS) supera la velocidad que equivale a una frecuencia del encóder de 500 kHz.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Velocidad máxima permitida.

Ayuda: Corregir los límites para SLS y realizar un POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
Ver también: p9531 (SI Motion SLS (SG) Valores límite (Control Unit))

F01686 SI Motion: Parametrización Posición leva ilegal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Como mínimo una "leva segura" (SCA) habilitada está parametrizada en p9536 o p9537 demasiado próxima a la banda de tolerancia en torno a la posición módulo.
Para asignar levas a una pista de levas deben cumplirse las siguientes condiciones:
- La longitud de la leva x = p9536[x] - p9537[x] debe ser mayor o igual que la tolerancia de la leva + la tolerancia de posición (= p9540 + p9542). Esto implica también que, en las levas asignadas a una pista de levas, el valor de posición Menos debe ser inferior al valor de posición Más.
- La distancia entre 2 levas x e y (valor de posición Menos[y] - valor de posición Más[x] = p9537[y] - p9536[x]) en una pista de levas debe ser superior o igual a la tolerancia de la leva + la tolerancia de posición (= p9540 + p9542).
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de la "leva segura" con posición ilegal.
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit))

Ayuda: Corregir la posición de la leva y realizar un POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Leva segura)/SN: Safe software cams (Levas software seguras)
SI: Safety Integrated
Ver también: p9536 (SI Motion SCA (SN) Posición leva positiva (Control Unit)), p9537 (SI Motion SCA (SN) Posición leva negativa (Control Unit))

F01687 SI Motion: Parametrización Valor módulo SCA (SN) ilegal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El valor módulo parametrizado para la función "Leva segura" (SCA) no es múltiplo de 360.000 mgrados.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).

Ayuda: Corregir el valor módulo para SCA y realizar un POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Leva segura)/SN: Safe software cams (Levas software seguras)
SI: Safety Integrated
Ver también: p9505 (SI Motion SCA (SN) Valor módulo (Control Unit))

F01688 SI Motion CU: Sincronización valor real no perm.

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: - No está permitida la habilitación de la sincronización de valor real en un sistema monoencóder.
- No está permitida simultáneamente la habilitación de la sincronización de valor real y una función de vigilancia con referencia absoluta (SCA/SLP).
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.

Ayuda: - Anular la función "Sincronización de valor real" o parametrizar un sistema con 2 encóders.
- Anular la función "Sincronización de valor real" o las funciones de vigilancia con referencia absoluta (SCA/SLP) y realizar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Leva segura)/SN: Safe software cams (Levas software seguras)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit)), p9526 (SI Motion Asignación encóder segundo canal)

C01689 SI Motion: Eje reconfigurado

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: La configuración del eje ha sido modificada (p. ej., conmutación entre eje lineal y eje giratorio).
El parámetro p0108.13 se ajusta internamente al valor correcto.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro que ha desencadenado el cambio.
Ver también: p9502 (SI Motion Tipo de eje (Control Unit))

Ayuda: Después de la conmutación se tiene que realizar lo siguiente:
- Terminar el modo de puesta en marcha Safety (p0010).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1 o "Copiar RAM a ROM").
- Ejecutar POWER ON.
Tras el arranque de la Control Unit el aviso Safety F01680 o F30680 indica que, en el accionamiento, se han modificado las sumas de verificación en r9398[0] y r9728[0]. Por ello se tiene que realizar lo siguiente:
- Activar de nuevo el modo de puesta en marcha Safety.
- Completar el modo de puesta en marcha Safety del accionamiento.
- Terminar el modo de puesta en marcha Safety (p0010).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1 o "Copiar RAM a ROM").
- Ejecutar POWER ON.
Nota:
En el software de puesta en marcha, las unidades sólo se visualizan de forma consistente después de una carga de proyecto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01690 SI Motion: Problema de backup de datos en NVRAM

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: POWER ON

Causa: No hay suficiente espacio disponible en la NVRAM del accionamiento para memorizar los parámetros r9781 y r9782 (diario de incidencias Safety).
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: No existe ninguna NVRAM física en el accionamiento.
1: No queda espacio libre en la NVRAM.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 0:
- Utilizar Control Unit con NVRAM.
Rel. a valor de fallo = 1:
- Anular las funciones que no son necesarias y ocupan espacio en la NVRAM.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Nota:
NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (Memoria no volátil de lectura y escritura)

A01691 (F) SI Motion: Ti y To no adecuados para el ciclo DP

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Los tiempos configurados para la comunicación PROFIBUS no son admisibles y el ciclo DP se utiliza como tiempo de ciclo de captación de valor real para las funciones de vigilancia de movimiento seguras:
PROFIBUS isócrono: la suma de Ti y To es demasiado grande para el ciclo DP ajustado. El ciclo DP debe ser como mínimo 1 ciclo del regulador de intensidad mayor que la suma de Ti y To.
PROFIBUS no isócrono: el ciclo DP debe ser como mínimo de 4 veces el ciclo del regulador de intensidad.

Ayuda: Configurar Ti y To lo suficientemente bajos para el ciclo DP utilizado o aumentar el tiempo de ciclo DP.
Alternativa si está habilitada la vigilancia SI integrada en el accionamiento (p9601/p9801 > 0):
Utilizar el tiempo de ciclo de captación de valor real p9511/p9311 y, de este modo, realizar el ajuste con independencia del ciclo DP. El ciclo de captación de valor real debe ser al menos el cuádruple del ciclo del regulador de intensidad. Se recomienda una relación entre ciclos de al menos 8:1.
Ver también: p9511 (SI Motion Ciclo captación de valor real (Control Unit))

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F01692 SI Motion CU: Valor de parámetro sin encóder no permitido

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El parámetro no se puede ajustar a este valor si las funciones de vigilancia de movimiento en p9506 están seleccionadas sin encóder.
Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro con el valor erróneo.
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit))

Ayuda: - Corregir el parámetro especificado en el valor de fallo.
- Dado el caso, deseleccionar las funciones de vigilancia de movimiento sin encóder (p9506).
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01693 (F) SI CU: Parametrización Safety modificada Rearranque en caliente/POWER ON necesario

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se han modificado parámetros Safety que sólo son activos tras un rearranque en caliente o POWER ON.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del parámetro Safety debido a cuya modificación es necesario un rearranque en caliente o POWER ON.

Ayuda: - Ejecutar rearranque en caliente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
Nota:
Antes de realizar los tests de recepción debe realizarse un POWER ON en todos los componentes.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: POWER ON

F01694 (A) SI Motion CU: Versión de firmware de Motor Module más antigua que la Control Unit

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La versión de firmware del Motor Module es más antigua que la versión de la Control Unit.
Es posible que no estén disponibles las funciones Safety (r9771/r9871).
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Este aviso puede aparecer también cuando todavía no se ha realizado un POWER ON después de una actualización de firmware automática (alarma A01007).

Ayuda: Actualizar el firmware del Motor Module a la nueva versión.
Ver también: r9390 (SI Motion Versión vigilancias seguras movimiento (Motor Module)), r9590 (SI Motion Versión Vigilancias seguras movimiento (Control Unit))

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A01695 (F) SI Motion: Sensor Module sustituido

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha sustituido un Sensor Module que se utiliza para las vigilancias seguras de movimiento. Es preciso confirmar el cambio de hardware. A continuación debe realizarse un test de recepción.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).

Ayuda: Deben llevarse a cabo los siguientes pasos con el software de puesta en marcha STARTER:
- Pulsar el botón "Confirmar cambio de hardware" en la máscara Safety.
- Ejecutar la función "Copiar de RAM a ROM".
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
Como alternativa pueden llevarse a cabo los siguientes pasos en la lista de experto del software de puesta en marcha:
- Iniciar en el accionamiento la función de copia para Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar en el accionamiento el CRC del hardware (p9701 = EC hex).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
A continuación, realizar un test de recepción (ver manual de funciones Safety Integrated).
Ver también: p9700 (SI Motion Función de copia), p9701 (SI Motion Confirmar modificación de datos)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01696 (F) SI Motion: Selección de test de vigilancias de movimiento en el arranque

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El test de las funciones de vigilancia de movimiento ya estaba activo de forma no admitida durante el arranque.
Por esta razón, el test sólo se realiza tras seleccionar nuevamente la dinamización forzada parametrizada en p9705.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Ver también: p9705 (SI Motion Parada de prueba Fuente de señal)

Ayuda: Deseleccione la dinamización forzada de las vigilancias de movimiento seguras y vuelva a seleccionarla.
La fuente de señal para el disparo está parametrizada en la entrada de binector p9705.
Atención:
Para el inicio de la parada de prueba no se deben utilizar entradas del TM54F.
Nota:
SI: Safety Integrated
Ver también: p9705 (SI Motion Parada de prueba Fuente de señal)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A01697 (F) SI Motion: Requiere test de vigilancias de movimiento

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha sobrepasado el tiempo ajustado en p9559 para la dinamización forzada de las funciones de vigilancia de movimiento (Safety). Se requiere un nuevo test
Tras la siguiente selección de la dinamización forzada parametrizada en p9705 se anula el aviso y se pone a cero el tiempo de vigilancia.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Los circuitos de desconexión no se comprueban automáticamente durante un arranque, por eso la alarma siempre está presente tras el arranque.
Ver también: p9559 (SI Motion Dinamización forzada Temporizador (Control Unit)), p9705 (SI Motion Parada de prueba Fuente de señal)

Ayuda: Realizar la dinamización forzada de las vigilancias de movimiento seguras.
La fuente de señal para el disparo está parametrizada en la entrada de binector p9705.
Atención:
Para el inicio de la parada de prueba no se deben utilizar entradas del TM54F.
Nota:
SI: Safety Integrated
Ver también: p9705 (SI Motion Parada de prueba Fuente de señal)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A01698 (F) SI CU: Modo Puesta en marcha activo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Está seleccionada la puesta en marcha de la función "Safety Integrated".
Este aviso se anula tras acabar a puesta en marcha de la Safety.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Ver también: p0010

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: No necesario.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A01699 (F) SI CU: Requiere test de circuitos de parada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha sobrepasado el tiempo ajustado en p9659 para la dinamización forzada de los circuitos de desconexión de seguridad (Safety). Se requiere un nuevo test de los circuitos de desconexión de seguridad (Safety).
Tras la siguiente deselección de la función "STO" se anula el aviso y se pone a cero el tiempo de vigilancia.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Ver también: p9659 (SI Dinamización forzada Temporizador)

Ayuda: Seleccionar y volver a deseleccionar STO.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

C01700 SI Motion CU: PARADA A activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA A (supresión de impulsos vía el circuito de desconexión de la Control Unit).
Posibles causas:
- Demanda de parada desde el 2.º canal de vigilancia.
- Impulsos no suprimidos tras temporización parametrizada (p9557) después de elegir Parada de test.
- Reacción tras el aviso C01706 "SI Motion CU: Límite de SAM/SBR superado".
- Reacción tras el aviso C01714 "SI Motion CU: Limitación segura de velocidad superada".
- Reacción tras el aviso C01701 "SI Motion CU: PARADA B activada".

Ayuda:
- Eliminar la causa del fallo en el 2.º canal de vigilancia.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01706 presente.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01714 presente.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01701 presente.
- Comprobar el valor en p9557 (si hay), aumentar eventualmente el valor y realizar un POWER ON.
- Comprobar el circuito de desconexión de la Control Unit (comprobar la comunicación DRIVE-CLiQ si existe).
- Sustituir Motor Module/Power Module.
- Sustituir la Control Unit.

Este aviso puede confirmarse sin POWER ON como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina sólo en modo de recepción.

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SBR: Safe Brake Ramp (Vigilancia de rampa de freno segura)
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

C01701 SI Motion CU: PARADA B activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES3

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA B (frenado según rampa de deceleración DES3).
Como consecuencia de este fallo, una vez transcurrida la temporización parametrizada en p9556 o si la velocidad baja del umbral parametrizado en p9560 se señaliza el aviso C01700 "PARADA A activada".
Posibles causas:
- Demanda de parada desde el segundo canal de vigilancia.
- Reacción tras el aviso C01714 "SI Motion CU: Limitación segura de velocidad superada".
- Reacción tras el aviso C01711 "SI Motion CU: Defecto en un canal de vigilancia".
- Reacción tras el aviso C01707 "SI Motion CU: Tolerancia para parada de servicio segura superada".

Ayuda: - Eliminar la causa del fallo en el segundo canal de vigilancia.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01714 presente.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01711 presente.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01707 presente.
Este aviso puede confirmarse sin POWER ON como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina sólo en modo de recepción.
Nota:
SI: Safety Integrated

C01706 SI Motion CU: Límite de SAM/SBR superado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Funciones de vigilancia de movimiento con encóder (p9506 = 0) o sin encóder con vigilancia de aceleración ajustada (p9506 = 3):
SAM: vigilancia segura de aceleración. Tras iniciarse PARADA B (SS1) o PARADA C (SS2) la velocidad ha superado la tolerancia ajustada.
Funciones de vigilancia de movimiento sin encóder con vigilancia de rampa de freno ajustada (p9506 = 1):
SBR: vigilancia segura de rampa de freno. Tras el inicio de PARADA B (SS1) o la conmutación SLS a un escalón de velocidad más bajo, la velocidad ha superado la tolerancia ajustada.
El accionamiento se para con el aviso C01700 "SI Motion: PARADA A activada".

Ayuda: Controlar el comportamiento en frenado; dado el caso, adaptar la tolerancia para la función "SAM" o la parametrización de la función "SBR".
Este aviso puede confirmarse sin POWER ON como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina sólo en modo de recepción.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SBR: Safe Brake Ramp (vigilancia de rampa segura)
SI: Safety Integrated
Ver también: p9548 (SI Motion SAM Velocidad real Tolerancia (Control Unit)), p9581 (SI Motion Rampa de frenado Valor de referencia (Control Unit)), p9582 (SI Motion Rampa de frenado Retardo (Control Unit)), p9583 (SI Motion Rampa de frenado Tiempo de vigilancia (Control Unit))

C01707 SI Motion CU: Tolerancia para parada de servicio segura superada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La posición real difiere de la de consigna en un valor superior a la tolerancia de parada.
El accionamiento se para con el aviso C01701 "SI Motion: PARADA B activada".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar si hay más fallos Safety, dado el caso realizar el diagnóstico para los fallos afectados.
- Comprobar si la tolerancia de parada es adecuada para la precisión y respuesta de regulación del eje.
- Ejecutar POWER ON.
Este aviso puede confirmarse sin POWER ON como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina sólo en modo de recepción.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
Ver también: p9530 (SI Motion Tolerancia de parada (Control Unit))

C01708 SI Motion CU: PARADA C activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: PARADA2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA C (frenado según rampa de deceleración DES3).
Una vez transcurrida la temporización parametrizada se activa "Parada de servicio segura" (SOS).
Posibles causas:
- Demanda de parada procedente de un control superior.
- Reacción tras el aviso C01714 "SI Motion: Limitación segura de velocidad superada".
- Reacción tras el aviso C01715 "SI Motion: Posición final segura superada".
Ver también: p9552 (SI Motion Tiempo transición PARADA C a SOS (SBH) (Control Unit))

Ayuda: - Eliminar en el control la causa del fallo.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01714 presente.
Este aviso puede confirmarse como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

C01709 SI Motion CU: PARADA D activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA D (frenado en la trayectoria).
Una vez transcurrida la temporización parametrizada se activa "Parada de servicio segura" (SOS).
Posibles causas:
- Demanda de parada procedente de un control superior.
- Reacción tras el aviso C01714 "SI Motion: Limitación segura de velocidad superada".
- Reacción tras el aviso C01715 "SI Motion: Posición final segura superada".
Ver también: p9553 (SI Motion Tiempo transición PARADA D a SOS (SBH) (Control Unit))

Ayuda: - Eliminar en el control la causa del fallo.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01714 presente.
Este aviso puede confirmarse como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

C01710 SI Motion CU: PARADA E activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA E (movimiento de retirada).
Una vez transcurrida la temporización parametrizada se activa "Parada de servicio segura" (SOS).
Posibles causas:
- Demanda de parada procedente de un control superior.
- Reacción tras el aviso C01714 "SI Motion: Limitación segura de velocidad superada".
- Reacción tras el aviso C01715 "SI Motion: Posición final segura superada".
Ver también: p9554 (SI Motion Tiempo transición PARADA E a SOS (SBH) (Control Unit))

Ayuda: - Eliminar en el control la causa del fallo.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C01714 presente.
Este aviso puede confirmarse como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

C01711 SI Motion CU: Defecto en un canal de vigilancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En la comparación en cruz de los dos canales de vigilancia el accionamiento ha detectado una diferencia entre los datos de entrada o los resultados de las vigilancias, y ha activado una PARADA F. Una de las func. de vigilancia ya no funciona bien, es decir, no es posible operar de forma segura.
Si actúa como mínimo una función de vigilancia, tras la temporización paramet. se activa aviso C01701 "SI Motion: PARADA B activada".
El valor de aviso que ha conducido a la PARADA F se muestra en r9725. Los valores de aviso descritos afectan a comparación cruzada entre Control Unit y Motor Module. Si el accto. opera asociado a SINUMERIK, los valores de aviso se describen en el aviso 27001 de éste.
Los valores de aviso descritos a continuación pueden producirse también en los siguientes casos si la causa indicada explícitamente no es válida:
- Tiempos de ciclo con diferente parametrización (p9500/p9300 o p9511/p9311).
- Tipos de eje con diferente parametrización (p9502/p9302).
- Tiempos de ciclo demasiado rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- En los valores de aviso 3, 44 ... 57, 232 y los sistemas monoencóder, valores de encóder con diferente parametrización (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).
- Sincronización errónea.
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
0 a 999: Nº del dato comparado en cruz que ha conducido a este fallo.
Los valores de aviso que no se enumeren a continuación son sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
0: Demanda de parada desde otro canal de vigilancia.
1: Representación de estado de las funciones de vigilancia SOS, SLS o SLP (lista resultados 1) (r9710[0], r9710[1]).
2: Representación de estado de la función de vigilancia SCA o n < nx (lista resultados 2) (r9711[0], r9711[1]).
3: La diferencia de la posición real (r9713) entre ambos canales de vigilancia es mayor que la tolerancia en p9542/p9342. Si está habilitada la sincronización de valor real (p9501.3/p9301.3), la diferencia de la velocidad (basada en la posición real) es mayor que la tolerancia en p9549/p9349.
4. La sincronización de la comparación cruzada de datos entre los dos canales es defectuosa.
5: Habil. funciones (p9501/p9301).
6: Lím. para SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).
7: Lím. para SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).
8: Lím. para SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).
9: Lím. para SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).
10: Tol. parada (p9530/p9330).
31: Tolerancia posición (p9542/p9342) ó (p9549/p9349) en sincronización de valor real habilitada (p9501.3/p9301.3).
33: Tiempo conmutación vel. (p9551/p9351).
35: Temporización supr. impulsos (p9556/p9356).
36: Tiempo prueba supr. impulsos (p9557/p9357).
37: Tiempo trans. de PARADA C a SOS (p9552/p9352).
38: Tiempo trans. de PARADA D a SOS (p9553/p9353).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

40: Reacción parada en SLS (p9561/p9361).
42: Vel. actuación supr. impulsos (p9560/p9360).
43: Test de memoria reacción de parada (PARADA A).
44 ... 57: En general
Posible causa 1 (en puesta en marcha o modificación de parámetros)
El valor de tolerancia para la función de vigilancia es diferente en ambos canales de vigilancia.
Posible causa 2 (durante el funcionamiento)
Los límites se basan en el valor real actual (r9713). Si hay una desviación de los valores reales seguros entre ambos canales de vigilancia, son también diferentes los límites situados en la distancia definida (es decir, equivale a valor de fallo 3). Esto puede comprobarse mediante el control de las posiciones reales seguras.
44: Posición real (r9713) + límite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de vigilancia Safety.
45: Posición real (r9713) - límite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de vigilancia Safety.
46: Posición real (r9713) + límite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de vigilancia Safety.
47: Posición real (r9713) - límite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de vigilancia Safety.
48: Posición real (r9713) + límite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de vigilancia Safety.
49: Posición real (r9713) - límite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de vigilancia Safety.
50: Posición real (r9713) + límite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de vigilancia Safety.
51: Posición real (r9713) - límite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de vigilancia Safety.
52: Pos. parada + tolerancia (p9530/9330).
53: Pos. parada - tolerancia (p9530/9330).
54: Posición real (r9713) + límite nx (p9546/p9346) + tolerancia (p9542/p9342).
55: Posición real (r9713) + límite nx (p9546/p9346).
56: Posición real (r9713) - límite nx (p9546/p9346).
57: Posición real (r9713) - límite nx (p9546/p9346) - tolerancia (p9542/p9342).
58: Demanda actual de parada.
75: Lím. vel. nx (p9546, p9346).
76: Reacción de parada con SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).
77: Reacción de parada con SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).
78: Reacción de parada con SLS3 (p9563[2]/ p9363[2]).
79: Reacción de parada con SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).
81: Tol. vel. para SAM (p9548/p9348).
82: SGE para factor de corrección SLS.
83: Temporizador test de recepción (p9558/p9358).
84: Tiempo trans. PARADA F (p9555/p9355).
85: Tiempo trans. fallo del bus (p9580/p9380).
86: Identificador sist. monoencóder (p9526/p9326).
87: Asign. encóder segundo canal (p9526/p9326).
89: Frec. lím. encóder.
230: Constante de tiempo del filtro para n < nx.
231: Tolerancia de histéresis para n < nx.
232: Velocidad lineal real filtrada.
233: Límite nx/ciclo de vigilancia Safety + tolerancia de histéresis.
234: Límite nx/ciclo de vigilancia Safety.
235: -Límite nx/ciclo de vigilancia Safety.
236: -Límite nx/ciclo de vigilancia Safety - tolerancia de histéresis.
237: SGA n < nx.
238: Límite de velocidad para SAM (p9568/p9368).
239: Aceleración para SBR (p9581/p9381 y p9583/p9383).
240: Valor inverso de la aceleración para SBR (p9581/p9381 y p9583/p9383).
241: Retardo para SBR (p9582/p9382).
242: Safety sin encóder (p9506/p9306).
243: Confirmación de alarma avanzada (p9507/p9307).
244: Tiempo de filtro de captación de valor real sin encóder (p9587/p9387).
245: Corriente mínima de captación de valor real sin encóder (p9588/p9388).
246: Tolerancia de tensión de aceleración (p9589/p9389).
247: Tolerancia de SDI (p9564/p9364).
248: Límite superior positivo de SDI (0x7fffffff).
249: Posición real (r9713), tolerancia - de SDI.
250: Posición real (r9713), tolerancia + de SDI.
251: Límite inferior negativo de SDI (0x80000001).
252: Reacción de parada SDI (p9566/p9366).
253: Retardo SDI (p9565/p9365).
254: Ajuste del retardo de evaluación con captación de valor real tras habilitación de impulsos (p9586/p9386).
255: Ajuste comportamiento durante la supresión de impulsos (p9509/p9309).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

256: Representación de estado de las funciones de vigilancia SOS, SLS, SLP, Teststop, SBR, SDI (lista de resultados 1 ampl.) (r9710).
1000: Finalizó el temporizador ctrl. Se han producido demasiados cambios de señal en entr. seg.
1001: Error de inicialización del temporizador de control
1005: Impulso ya suprimido en sel. parada de prueba.
1011: Estado del test de recepción diferente entre canales de vigilancia.
1012: Vulneración de coherencia del valor real del encóder.
1020: Fallo de com. cíclica entre canales de vigilancia.
1021: Fallo de com. cíclica entre canal de vigilancia y Sensor Module.
1022: Error de signos de actividad para encóder DRIVE-CLiQ CU.
1023: Error de test de efectividad en el encóder DRIVE-CLiQ.
1032: Error de signos de actividad para encóder DRIVE-CLiQ MM.
1033: Error en la comprobación del offset entre POS1 y POS2 para encóder DRIVE-CLiQ CU.
1034: Error en la comprobación del offset entre POS1 y POS2 para encóder DRIVE-CLiQ MM.
1041: Intensidad absoluta demasiado baja (sin encóder).
1042: Error de coherencia intensidad/tensión.
1043: Demasiados procesos de aceleración.
1044: Error de coherencia de valores reales de intensidad.
5000 ... 5140:
Val. av. PROFIsafe.
Con estos valores de fallo se transmiten señales de mando de seguridad positiva (Failsafe Values) a las funciones de seguridad.
5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Se ha producido un error de software interno (sólo para diagnóstico de fallos en Siemens).
5012: Fallo en inicialización del driver de PROFIsafe.
5013: El resultado de la inicialización es diferente en ambos controladores.
5022: Fallo evaluación parám. F. Valores de parám. F transferidos difieren de los valores esperados en el driver de PROFIsafe.
5025: Resultado de la param. F difiere en ambos controladores.
5026: Error CRC en parám. F. Valor CRC transferido de los parámetros F difiere del valor calculado en PST.
5065: Detectado fallo de comunicación al recibir el telegrama PROFIsafe.
5066: Detectado fallo de vigilancia de tiempo al recibir el telegrama PROFIsafe.
6000 ... 6166:
Valores de aviso PROFIsafe (drivers de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 y PROFINET).
Con estos valores de fallo se transmiten señales de mando de seguridad positiva (Failsafe Values) a las funciones de seguridad.
6000: Ha aparecido un error grave en la comunicación PROFIsafe.
6064 ... 6071: Fallo evaluación parám. F. Valores de parám. F transferidos difieren de los valores esperados en el driver de PROFIsafe.
6064: La dirección de destino y la dirección PROFIsafe son distintas (F_Dest_Add).
6065: Dirección de destino no válida (F_Dest_Add).
6066: Dirección de origen no válida (F_Source_Add).
6067: Valor de tiempo de watchdog no válido (F_WD_Time).
6068: Nivel SIL incorrecto (F_SIL).
6069: Longitud F-CRC incorrecta (F_CRC_Length).
6070: Versión de parámetro F incorrecta (F_Par_Version).
6071: Error CRC en los parámetros F (CRC1). El valor CRC transferido de los parámetros F difiere del valor calculado en el driver de PROFIsafe.
6072: Parametrización F incoherente.
6165: Detectado fallo de comunicación al recibir el telegrama PROFIsafe. Este fallo también puede producirse cuando, después de desconectar y volver a conectar la Control Unit o después de enchufar la línea PROFIBUS-/PROFINET, se recibe un telegrama PROFIsafe inconsistente u obsoleto.
6166: Detectado fallo de vigilancia de tiempo al recibir el telegrama PROFIsafe.
Ver también: p9555 (SI Motion Tiempo transición PARADA F a PARADA B (Control Unit)), r9725 (SI Motion Diagnóstico PARADA F)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: De forma general se aplica:
Es necesario comprobar la coincidencia de los ciclos de vigilancia en ambos canales y de los tipos de eje y, si es necesario, ajustarlos al mismo valor. Si el fallo persiste, una solución puede ser aumentar el tiempo de los ciclos de vigilancia.
Rel. al valor de aviso = 0:
- No se han detectado errores en este canal de vigilancia. Tener en cuenta el aviso de error del otro canal de vigilancia (para MM: C30711).
Rel. al valor de aviso = 3:
Fase de puesta en marcha:
Evaluación del encóder para canal propio o segundo canal ajustada incorrectamente --> Corrección de la evaluación del encóder.
En servicio:
Control de la estructura mecánica y de las señales del encóder.
Rel. al valor de aviso = 4:
- Es necesario comprobar la coincidencia de los ciclos de vigilancia en ambos canales y ajustarlos, en su caso, al mismo valor. En combinación con el valor de fallo 5 de otro canal de vigilancia (en MM: C30711), los ciclos de vigilancia deben ajustarse con un valor superior.
Rel. al valor de aviso = 232:
- Aumentar tolerancia de histéresis (p9547/p9347). Dado el caso, aumentar el valor de filtrado (p9545/p9345).
Rel. al valor de aviso = 1 ... 999:
- Si el valor de aviso está enumerado como causa, comprobar los parámetros comparados en cruz a los que se refiere el valor de aviso.
- Copiar los parámetros Safety.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.
- Corrección de la evaluación del encóder. Los valores reales son diferentes debido a errores mecánicos (correas trapezoidales, desplazamiento hasta limitación mecánica, desgaste y ajuste demasiado estrecho de la ventana, fallo en encóder...).
Rel. al valor de aviso = 1000:
- Examen de la señal que pertenece a la entrada de seguridad (problemas de contacto).
Rel. al valor de aviso = 1001:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.
Rel. al valor de aviso = 1005:
- Comprobar las condiciones para la habilitación de impulsos.
Rel. al valor de aviso = 1011:
- Para el diagnóstico, ver parámetros (r9571).
Rel. al valor de aviso = 1012:
- Actualizar el software del Sensor Module.
- En los sistemas monoencóder, comprobar la coincidencia de los parámetros de encóder (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Para encóder DQI es aplicable: dado el caso, actualizar el firmware de la Control Unit a la nueva versión para la que el encóder DQI está habilitado.
Rel. al valor de aviso = 1020, 1021:
- Comprobar el enlace de comunicación.
- Ajustar los ciclos de vigilancia con un valor superior (p9500, p9511).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Cambiar el hardware.
Rel. al valor de aviso = 1033:
- Dado el caso, actualizar el firmware de la Control Unit a la nueva versión para la que el encóder DQI está habilitado.
Rel. al valor de aviso = 1041:
- Reducir la corriente mínima (p9588).
- En motores síncronos, aumentar el valor de p9783.
- Comprobar si la función "Modo regulado con inyección de señal HF" está activada (p1750.5 = 1) y, dado el caso, desactivarla.
Rel. al valor de aviso = 1042:
- Generador de rampa, incrementar tiempo de aceleración/tiempo de deceleración (p1120/p1121).
- Comprobar si la regulación de intensidad/velocidad ajustada es correcta (la intensidad formadora de par/intensidad formadora de campo y el valor real de velocidad no deben oscilar).
- Reducir la dinámica de la consigna.
- Incrementar la corriente mínima (p9588).
Rel. al valor de aviso = 1043:

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

- Incrementar la tolerancia de tensión (p9589).
- Generador de rampa, incrementar tiempo de aceleración/tiempo de deceleración (p1120/p1121).
- Comprobar si la regulación de intensidad/velocidad ajustada es correcta (la intensidad formadora de par/intensidad formadora de campo y el valor real de velocidad no deben oscilar).
- Reducir la dinámica de la consigna.

Rel. al valor de aviso = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir la Control Unit.

Rel. al valor de aviso = 5012:
- Comprobar el ajuste de la dirección PROFIsafe de la Control Unit (p9610) y del Motor Module (p9810). ¡La dirección PROFIsafe no debe ser 0 o FFFF!

Rel. al valor de aviso = 5013, 5025:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Comprobar el ajuste de la dirección PROFIsafe de la Control Unit (p9610) y del Motor Module (p9810).
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.

Rel. al valor de aviso = 5022:
- Comprobar el ajuste de los valores de los parámetros F en el esclavo PROFIsafe (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Rel. al valor de aviso = 5026:
- Comprobar y actualizar el ajuste de los valores de los parámetros F y de los parámetros F CRC (CRC1) calculados a partir de ellos en el esclavo PROFIsafe.

Rel. al valor de aviso = 5065:
- Comprobar la configuración y la comunicación en el esclavo PROFIsafe (Nº correl./CRC).
- Comprobar el ajuste del valor de parámetros F F_WD_Time en el esclavo PROFIsafe y aumentarlo dado el caso.
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.

Rel. al valor de aviso = 5066:
- Comprobar el ajuste del valor de parámetros F F_WD_Time en el esclavo PROFIsafe y aumentarlo dado el caso.
- Evaluar la información de diagnóstico en el host de seguridad.
- Comprobar la conexión PROFIsafe.

Rel. al valor de aviso = 6000:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
- Ajustar los ciclos de vigilancia con un valor superior (p9500, p9511).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir la Control Unit.

Rel. al valor de aviso = 6064:
- Comprobar el ajuste del valor en el parámetro F F_Dest_Add en el esclavo PROFIsafe.
- Comprobar el ajuste de la dirección PROFIsafe de la Control Unit (p9610) y del Motor Module (p9810).

Rel. al valor de aviso = 6065:
- Comprobar el ajuste del valor en el parámetro F F_Dest_Add en el esclavo PROFIsafe. ¡La dirección de destino no debe ser 0 ni FFFF!

Rel. al valor de aviso = 6066:
- Comprobar el ajuste del valor en el parámetro F F_Source_Add en el esclavo PROFIsafe. ¡La dirección de origen no debe ser 0 ni FFFF!

Rel. al valor de aviso = 6067:
- Comprobar el ajuste del valor en el parámetro F F_WD_Time en el esclavo PROFIsafe. ¡El valor de tiempo de watchdog no debe ser 0!

Rel. al valor de aviso = 6068:
- Comprobar el ajuste del valor en el parámetro F F_SIL en el esclavo PROFIsafe. ¡El nivel SIL debe corresponderse con SIL2!

Rel. al valor de aviso = 6069:
- Comprobar el ajuste del valor en el parámetro F F_CRC_Length en el esclavo PROFIsafe. ¡El ajuste de la longitud CRC2 es CRC de 2 bytes en modo V1 y CRC de 3 bytes en modo V2!

Rel. al valor de aviso = 6070:
- Comprobar el ajuste del valor en el parámetro F F_Par_Version en el esclavo PROFIsafe. ¡El valor para la versión

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

del parámetro F es 0 en modo V1 y 1 en modo V2!
Rel. al valor de aviso = 6071:
- Comprobar y, si procede, actualizar el ajuste de los valores de los parámetros F y de los parámetros F CRC (CRC1) calculados a partir de ellos en el esclavo PROFIsafe.
Rel. al valor de aviso = 6072:
- Comprobar el ajuste de los valores de los parámetros F y corregirlos si es necesario.
Para los parámetros F_CRC_Length y F_Par_Version se admiten las siguientes combinaciones:
F_CRC_Length = CRC de 2 bytes y F_Par_Version = 0
F_CRC_Length = CRC de 3 bytes y F_Par_Version = 1
Rel. al valor de aviso = 6165:
- Si aparece el fallo tras el arranque de la Control Unit o después de enchufar el cable PROFIBUS-/PROFINET, confirmar el fallo.
- Comprobar la configuración y la comunicación en el esclavo PROFIsafe.
- Comprobar el ajuste del valor de parámetros F F_WD_Time en el esclavo PROFIsafe y aumentarlo dado el caso.
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
Rel. al valor de aviso = 6166:
- Comprobar la configuración y la comunicación en el esclavo PROFIsafe.
- Comprobar el ajuste del valor de parámetros F F_WD_Time en el esclavo PROFIsafe y aumentarlo dado el caso.
- Evaluar la información de diagnóstico en el host de seguridad.
- Comprobar la conexión PROFIsafe.
Este aviso puede confirmarse como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina
Ver también: p9300 (SI Motion Ciclo de vigilancia (Motor Module)), p9500 (SI Motion Ciclo de vigilancia (Control Unit))

C01712 SI Motion CU: Defecto en el procesamiento F-IO

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En la comparación en cruz de los dos canales de vigilancia el accionamiento ha detectado una diferencia entre parámetros o los resultados del procesamiento F-IO y ha activado la PARADA F. Una de las func. de vigilancia ya no funciona bien, es decir, no es posible operar de forma segura.
El aviso Safety C01711 con el valor de aviso 0 se muestra adicionalmente al dispararse una PARADA F.
Si hay al menos una función de vigilancia activa, tras la temporización parametrizada se emite el aviso Safety C01701 "SI Motion: PARADA B activada".
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
Número del dato comparado en cruz que ha conducido a este aviso.
1: SI Discrepancia Tiempo de vigilancia Entradas (p10002, p10102).
2: SI Confirmación evento interno borne de entrada (p10006, p10106).
3: SI STO Borne de entrada (p10022, p10122).
4: SI SS1 Borne de entrada (p10023, p10123).
5: SI SS2 Borne de entrada (p10024, p10124).
6: SI SOS Borne de entrada (p10025, p10125).
7: SI SLS Borne de entrada (p10026, p10126).
8: SI SLS_Limit(1) Borne de entrada (p10027, p10127).
9: SI SLS_Limit(2) Borne de entrada (p10028, p10128).
10: SI Safe State Selección de señal (p10039, p10139).
11: SI F-DI Modo de entrada (p10040, p10140).
12: SI F-DO 0 Fuentes de señal (p10042, p10142).
13: Diferente estado de las fuentes de señal estáticas inactivas (p10006, p10022 ... p10028).
14: SI Discrepancia Tiempo de vigilancia Salidas (p10002, p10102).
15: SI Confirmación Evento interno (p10006, p10106).
16: SI Test Sensor Respuesta Selección modo test para parada de prueba (p10046, p10146, p10047, p10147).
17: SI Tiempo de espera para parada de prueba en DO (p10001).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

18 ... 25: SI Test Sensor Respuesta (p10046, p10146, p10047, p10147). Espera de señal interna de relectura, formada por el modo de parada de prueba seleccionado.
26 ... 33: SI Test Sensor Respuesta (p10046, p10146, p10047, p10147). Espera de señal externa de relectura, formada por el modo de parada de prueba seleccionado.
34 ... 41: SI Test Sensor Respuesta (p10046, p10146, p10047, p10147). Espera de la segunda señal interna de relectura, formada por el modo de parada de prueba seleccionado.
42: Fecha interna para procesamiento de la segunda señal interna de relectura, formada por el modo de parada de prueba seleccionado (p10047, p10147).
43: Fecha interna para procesamiento de la señal interna de relectura, formada por el modo de parada de prueba seleccionado (p10047, p10147).
44: Fecha interna para procesamiento de la señal externa de relectura, formada por el modo de parada de prueba seleccionado (p10047, p10147).
45: Fecha interna para estado de inicialización del módulo de parada de prueba, dependiente de parámetros de parada de prueba.
46: SI Entradas digitales Tiempo de inhibición de rebote (p10017, p10117).
47: Selección F-DI para PROFIsafe (p10050, p10150).
48: Selección F-DI para PROFIsafe (p10050, p10150).
49: SI SDI Borne de entrada positivo (p10030, p10130).
50: SI SDI Borne de entrada negativo (p10031, p10131).

Ayuda:
- Controlar y, dado el caso, corregir la parametrización en los parámetros afectados.
- Asegurar la igualdad copiando los datos SI en el segundo canal y, a continuación, ejecutar un test de recepción.
- Controlar la igualdad del ciclo de vigilancia en p9500 y p9300.

Nota:
Este aviso puede confirmarse mediante F-DI o PROFIsafe.
Ver también: p9300 (SI Motion Ciclo de vigilancia (Motor Module)), p9500 (SI Motion Ciclo de vigilancia (Control Unit))

C01714 SI Motion CU: Limitación segura de velocidad superada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El accionamiento se ha movido más rápido que lo especificado en el límite de velocidad (p9531). El accionamiento se para debido a la reacción de parada configurada (p9563).
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
100: SLS1 superada.
200: SLS2 superada.
300: SLS3 superada.
400: SLS4 superada.
1000: Frecuencia límite del encóder superada.

Ayuda:
- Comprobar el programa de desplazamientos en el control.
- Comprobar los límites de "Limitación segura de velocidad" (SLS) y, si es preciso, adaptarlos (p9531).

Este aviso puede confirmarse como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina

Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
Ver también: p9531 (SI Motion SLS (SG) Valores límite (Control Unit)), p9563 (SI Motion Reacción parada específica SLS (SG) (Control Unit))

C01716 SI Motion CU: Tolerancia para sentido de movimiento seguro superada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha superado la tolerancia en la función "Sentido de movimiento seguro". El accionamiento se para debido a la reacción de parada configurada (p9566).
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
0: Se ha superado la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro positivo".
1: Se ha superado la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro negativo".

Ayuda: - Comprobar el programa de desplazamientos en el control.
- Comprobar la tolerancia para la función "SDI" y, dado el caso, adaptarla (p9564).
Este aviso puede confirmarse como sigue:
Mediante F-DI o PROFIsafe
Nota:
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)
SI: Safety Integrated
Ver también: p9564 (SI Motion SDI Tolerancia (Control Unit)), p9565 (SI Motion SDI Retardo (Control Unit)), p9566 (SI Motion SDI Reacción de parada (Control Unit))

C01745 SI Motion CU: Comprobar par de frenado en el test de frenos

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: POWER ON (INMEDIATAMENTE)

Causa: A través del parámetro p2003 se ha modificado la normalización del par de frenado para el test de frenos.
Para el test de frenos se tiene que ejecutar nuevamente un test de recepción. De este modo se determina si el test de frenos se realiza todavía con el par de frenado correcto.

Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Repetir la prueba de recepción para el test de frenos si se utiliza el test de frenos.
Ver también: p2003

C01750 SI Motion CU: Fallo de hardware en encóder seguro

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El encóder usado para la vigilancia segura de movimientos señaliza fallo de hardware.
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
Palabra de estado del encóder 1, palabra de estado del encóder 2 causantes del aviso.

Ayuda: - Comprobar la conexión del encóder.
- Cambiar el encóder.
Este aviso puede confirmarse como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina

C01751 SI Motion CU: Fallo de test de efectividad en encóder seguro

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El encóder DRIVE-CLiQ para las vigilancias de movimiento seguras señaliza un fallo en el test de efectividad.
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Comprobar la conexión del encóder.
- Cambiar el encóder.
Este aviso puede confirmarse como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe
- Vigilancias de movimiento con SINUMERIK: mediante panel de mando de máquina

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

C01770 SI Motion CU: Error de discrepancia de salidas o entradas de seguridad

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Las entradas/salidas digitales de seguridad (F-DI/F-DO) muestran un estado distinto durante un tiempo mayor que el parametrizado en p10002/p10102.
Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
yyyyxxxx bin
xxxx: Error de discrepancia en entradas digitales de seguridad (F-DI).
Bit 0: Error de discrepancia en F-DI 0
Bit 1: Error de discrepancia en F-DI 1
...
yyyy: Error de discrepancia en salidas digitales de seguridad (F-DO).
Bit 0: Error de discrepancia en F-DO 0
...
Nota:
Si aparecen sucesivamente varios errores de discrepancia, entonces sólo se señaliza este fallo para el primer error aparecido.

Ayuda: - Comprobar el cableado de las F-DI (problemas de contacto).
Nota:
Este aviso puede confirmarse mediante F-DI o PROFIsafe.
Los errores de discrepancia de una F-DI sólo se pueden confirmar por completo si se ha realizado una confirmación segura después de solventar la causa del fallo (p10006 o confirmación mediante PROFIsafe). Mientras no se efectúe una confirmación segura, la F-DI correspondiente permanecerá internamente en estado seguro.
En operaciones de conexión cíclicas en la F-DI, tal vez deba adaptarse el tiempo de discrepancia a la frecuencia de conmutación.
Si el periodo de un impulso de conmutación cíclico es del orden de magnitud del doble del valor de p10002, deberán comprobarse las fórmulas siguientes:
p10002 < (tp/2) - td (el tiempo de discrepancia debe ser menor que media duración de periodo menos el tiempo de discrepancia real)
p10002 >= p9500 (el tiempo de discrepancia debe ser de p9500 como mínimo)
p10002 > td (el tiempo de discrepancia debe ser mayor que el tiempo de discrepancia de conmutación que pueda producirse realmente)
td = tiempo de discrepancia real posible en ms que puede producirse en una operación de conmutación. Este debe ser de 1 ciclo de muestreo de SI como mínimo (ver p9500).
tp = periodo de una operación de conmutación en ms.
Si la inhibición de rebote está activa p10017, el tiempo de discrepancia se especifica directamente con el tiempo de inhibición de rebote.
Si el periodo de un impulso de conmutación cíclico es del orden de magnitud del doble del tiempo de inhibición de rebote, deberán comprobarse las fórmulas siguientes:
p10002 < p10017 + 1 ms - td
p10002 > td
p10002 >= p9500
Ejemplo:
Con un ciclo de muestreo SI de 12 ms y una frecuencia de conmutación de 110 ms (p10017 = 0), el tiempo de discrepancia puede ajustarse como máximo de la siguiente manera:
p10002 <= (110/2 ms) - 12 ms = 43 ms
Redondeando se obtiene p10002 <= 36 ms (puesto que el tiempo de discrepancia se aplica redondeado a ciclos de muestreo SI enteros, se debe redondear a un ciclo de muestreo SI entero si el resultado no es un múltiplo de un ciclo de muestreo SI).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01772 SI Motion CU: Parada de prueba activa Entradas/salidas de seguridad

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se está realizando la parada de prueba para las entradas digitales de seguridad (F-DI) y/o las salidas digitales de seguridad (F-DO).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

Ayuda: La alarma desaparece automáticamente tras la finalización correcta o la cancelación (en caso de error) de la parada de prueba.

F01773 SI Motion CU: Parada de prueba errónea

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ha aparecido un fallo en la CU durante la parada de prueba de las salidas de seguridad.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
RRRVWXYZ hex:
R: Reservado.
V: Estado real del canal DO afectado (ver X) en la CU (se corresponde con los estados releídos del HW, bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, etc.).
W: Estado necesario del canal DO afectado (ver X, bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, etc.).
X: Canales DO afectados que muestran un error (bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, etc.).
Y: Motivo del error de la parada de prueba.
Z: Estado de la parada de prueba en el que se ha producido el error.
Y: Motivo del error de la parada de prueba
Y = 1: Lado MM en estado erróneo de parada de prueba (error interno).
Y = 2: No se han cumplido los estados esperados de las DO (CU305: confirmación mediante DI22/CU240: confirmación DI 2).
Y = 3: Estado erróneo de temporizador en el lado CU (error interno).
Y = 4: No se han cumplido los estados esperados de las Diag-DO (CU305: confirmación interna en el canal MM).
Y = 5: No se han cumplido los estados esperados de las segundas Diag-DO (CU305: confirmación interna en el canal CU).
Según el motivo del error (2, 4 ó 5), X y V muestran el estado DI o Diag-DO.
Con varios errores de parada de prueba se muestra el aparecido en primer lugar.
Z: Estado de parada de prueba y acciones de prueba asociadas
Z = 0 ... 3: Fase de sincronización de la parada de prueba entre CU y Motor Module, sin maniobras
Z = 4: DO + OFF y DO - OFF
Z = 5: Prueba de espera
Z = 6: DO + ON y DO - ON
Z = 7: Prueba de espera
Z = 8: DO + OFF y DO - ON
Z = 9: Prueba de espera
Z = 10: DO + ON y DO - OFF
Z = 11: Prueba de espera
Z = 12: DO + OFF y DO - OFF
Z = 13: Prueba de espera
Z = 14: Fin de parada de prueba
Diag esperas en forma de tabla:
Estado parada de prueba: Espera modo 1/modo 2/modo 3/modo 4
5: 0/-/-/1
7: 0/-/-/0
9: 0/-/-/0
11: 1/-/-/1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

13: 0/-/-/1
Segundo diag esperas en forma de tabla:
Estado parada de prueba: Espera modo 1/modo 2/modo 3/modo 4
5: -/-/-/1
7: -/-/-/0
9: -/-/-/1
11: -/-/-/0
13: -/-/-/1
DI Esperas en forma de tabla:
Estado parada de prueba: Espera modo 1/modo 2/modo 3/modo 4
5: -/1/1/-
7: -/0/0/-
9: -/0/1/-
11: -/0/1/-
13: -/1/1/-
Ejemplo:
Se ha señalizado el fallo F01773 (CU) con valor de fallo = 0001_0127 y el fallo F30773 (MM) con valor de fallo = 0000_0127.
Esto significa que en el estado 7 (Z = 7) no se ha ajustado correctamente el estado de la señal externa de relectura (Y = 2) tras la conexión de la DO-0 (X = 1) a ON/ON.
El valor de fallo 0001_0127 indica que se ha esperado 0 (W = 0) y se ha releído 1 (V = 1) del hardware.
El valor de fallo 0000_0127 en el MM indica aquí la espera.
W y V son siempre idénticos en el fallo F30773 e indican con 0 que se esperó 0 en la entrada de relectura, pero que no estaba disponible en el otro canal (CU).

Ayuda: Comprobar el cableado de las F-DO y volver a iniciar la parada de prueba.
Nota:
El fallo se anula cuando la parada de prueba se ejecuta sin errores.
Si se producen varios errores de parada de prueba, se muestra el aparecido en primer lugar.
Tras el rearranque de la parada de prueba se señaliza, dado el caso, el siguiente error de parada de prueba ya existente.

A01774 SI Motion CU: Parada de prueba necesaria

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa:
- Tras la conexión del accionamiento no se ha ejecutado aún una parada de prueba.
- Tras una puesta en marcha se necesita una nueva parada de prueba.
- El tiempo para la ejecución de la dinamización forzada (par. prueba) ha transcurrido (p10003).

Ayuda: Disparar par. prueba (BI: p10007).

A01796 (F, N) SI Motion CU: Esperando comunicación

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El accionamiento espera el establecimiento de la comunicación con SINUMERIK o TM54F para ejecutar las funciones de vigilancia segura de movimientos.
Nota:
En este estado los impulsos están suprimidos con seguridad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Si el aviso no desaparece automáticamente después de un tiempo prolongado es necesario, dependiendo de la comunicación, comprobar lo siguiente:
En la comunicación con SINUMERIK se aplica:
- Comprobar y eliminar otros avisos pendientes acerca de la comunicación PROFIBUS.
- Comprobar la correcta asignación de los ejes en control de mayor jerarquía a los accionamientos en la unidad de accionamiento.
- Comprobar y, dado el caso, ajustar la habilitación de las funciones de vigilancia segura de movimientos para el eje correspondiente en el control de mayor jerarquía.
En la comunicación con TM54F es aplicable:
- Comprobar y eliminar otros avisos pendientes acerca de la comunicación DRIVE-CLiQ con TM54F.
- Comprobar el ajuste de p10010. Se deben listar todos los objetos de accionamiento controlados por TM54F.
Ver también: p9601 (SI Habilit. funciones integradas en accionamiento (Control Unit)), p9801 (SI Habilitación funciones integradas en accto. (Motor Module)), p10010 (SI Objetos de accionamiento Asignación)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

C01798 SI Motion CU: Parada de test en curso

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El modo de test está activo.

Ayuda: No necesario.
El aviso se anula al finalizar la parada de test.
Nota:
SI: Safety Integrated

C01799 SI Motion CU: Modo Test recepción activo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El modo de recepción (aceptación) está activo. Los avisos POWER ON de las funciones de vigilancia de movimiento seguras pueden confirmarse durante el test de recepción (aceptación) usando la tecla RESET del control superior.

Ayuda: No necesario.
El aviso se anula al salir del modo de test de recepción.
Nota:
SI: Safety Integrated

F01800 DRIVE-CLiQ: Hardware / configuración errónea

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Ha aparecido un error en la conexión DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
100 ... 107:
La comunicación que discurre por el conector DRIVE-CLiQ X100 ... X107 no ha pasado a régimen cíclico. La causa puede ser una instalación errónea o una configuración que, conduce a tiempos imposibles de transmisión por el bus.
10:
Pérdida de la conexión DRIVE-CLiQ. La causa puede ser p. ej. el desenchufe de un cable Drive-CLiQ en la Control Unit o un cortocircuito en motores con DRIVE-CLiQ. Este error sólo puede acusarse en la comunicación cíclica.
11:
Fallo repetido en la detección de conexiones. Este error sólo puede acusarse en la comunicación cíclica.
12:
Se ha reconocido una conexión pero no funciona el cambio del identificador de estación. La posible causa es un componente defectuoso. Este error sólo puede acusarse en la comunicación cíclica.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 100 ... 107:
- Asegurar la presencia de la misma versión de firmware en los componentes DRIVE-CLiQ.
- Evitar topologías de gran longitud si son cortos los ciclos del regulador de intensidad.
Rel. a valor de fallo = 10:
- Comprobar los cables DRIVE-CLiQ en la Control Unit.
- Eliminar el posible cortocircuito en motores con DRIVE-CLiQ.
- Ejecutar POWER ON.
Rel. a valor de fallo = 11:
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
Rel. a valor de fallo = 12:
- Sustituir el componente afectado.

A01840 SMI: Encontrado componente sin datos de motor

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha encontrado un SMI/DQI sin datos de motor (p. ej. se ha sustituido SMI como pieza de repuesto).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de componente de la topología teórica.

Ayuda: 1. Volver a cargar los datos SMI/DQI (datos de motor/encóder) salvados (p4690, p4691).
2. Realizar un POWER ON en este componente (apagar y volver a encender).
Nota:
DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Ver también: p4690 (Sustitución de piezas SMI Número de componente), p4691 (Sustitución de piezas SMI Salvar/copiar datos)

A01900 (F) PB/PN: Telegrama de configuración erróneo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Un controlador intenta establecer una conexión utilizando un telegrama de configuración erróneo.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Establecimiento de conexiones con más accionamientos que el configurado en el equipo. Los objetos de accionamiento para el intercambio de datos de proceso y su secuencia se definen en p0978.
2: Demasiadas palabras de datos PZD para Output o Input relativas a un objeto de accionamiento. El número de PZD posibles de un objeto de accionamiento se especifica mediante la cantidad de índices en r2050/p2051.
3: Número de bytes impar para Input u Output
4: No se aceptan los datos de ajuste para sincronización. Para más información, ver A01902.
223: Modo isócrono inadmisible para la interfaz PZD ajustada en p8815[0].
253: PN Shared Device: Configuración mixta inadmisible de PROFIsafe y PZD.
254: PN Shared Device: Asignación doble inadmisible de un slot/subslot.
255: PN: El objeto de accionamiento configurado y el existente no coinciden.
501: Parámetro de PROFIsafe erróneo (p. ej. F_Dest).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Comprobar la configuración del bus en maestro y esclavo.
Rel. al valor de alarma = 1:
Comprobar la lista de los objetos de accionamiento con intercambio de datos de proceso (p0978).
Ajustando p0978[x] = 0 se excluyen del intercambio de datos de proceso todos los objetos de accionamiento que siguen en la lista.
Rel. al valor de alarma = 2:
Comprobar el número de palabras de datos para Output e Input relativas a un objeto de accionamiento.
Rel. al valor de alarma = 255:
Comprobar los objetos de accionamiento configurados.
Rel. al valor de alarma = 501:
Comprobar la dirección PROFIsafe ajustada (p9610).

Reacción a F: NINGUNA (DES1)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A01902 IF1: Parametrización modo isócrono PB/PN ilegal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La parametrización para el modo isócrono es inadmisible.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0: Tiempo de ciclo del bus Tdp < 0,5 ms.
1: Tiempo de ciclo del bus Tdp > 32 ms.
2: Tiempo de ciclo del bus Tdp no es múltiplo entero del tiempo de ciclo del regulador de intensidad.
3: Momento de lectura de valor real Ti > tiempo de ciclo del bus Tdp o Ti = 0.
4: Momento de lectura de valor real Ti no es múltiplo entero del tiempo de ciclo del regulador de intensidad.
5: Momento de adopción de consigna To >= tiempo de ciclo del bus Tdp o To = 0.
6: Momento de adopción de consigna To no es múltiplo entero del tiempo de ciclo del regulador de intensidad.
7: Tiempo de ciclo de aplicación maestro Tmapc no es múltiplo entero del tiempo de ciclo del regulador de velocidad.
8: Reserva del bus Tiempo de ciclo del bus Tdp tiempo de intercambio de datos Tdx es menor a dos ciclos del regulador de intensidad.
10: Instante de adopción de consigna no es To <= tiempo Data Exchange Tdx + To_min.
11: Tiempo de ciclo en la aplicación maestro Tmapc > 14 x Tdp o Tmapc = 0.
12: Banda de tolerancia PLL Tpll_w > Tpll_w_max.
13: Tiempo de ciclo del bus Tdp no es múltiplo de todos los ciclos base p0110[x].
14: Para COMM BOARD y ajuste To - 1 x Tbase_io = Tdp - Ti el instante de adopción de consigna no es To <= tiempo Data Exchange Tdx + 2 * To_min.
15: Esta configuración no está permitida para Tdp < 1 ms.
16: El instante de captura de valor real Ti es inferior al valor permitido (COMM BOARD: Ti >= 2 x Tbase_io).
17: El ajuste (To + Ti = Tdp + 2 x Tbase_io) no está permitido para COMM BOARD.

Ayuda: - Adaptar el telegrama de parametrización..
- Adaptar el ciclo del regulador de intensidad o velocidad, resp.
Rel. al valor de alarma = 15:
- Comprobar en la configuración la cantidad de determinados tipos de objetos de accionamientos.
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Tbase_io: Base temporal para Ti, To (= 125 us)

A01903 (F) COMM INT: Datos de configuración recepción no válidos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Los datos de configuración de recepción no han sido aceptados por la unidad de accionamiento.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Valor de respuesta de la comprobación de los datos de configuración de recepción.
1: Establecimiento de conexiones con más accionamientos que el configurado en el equipo. Los objetos de accionamiento para el intercambio de datos de proceso y su secuencia se definen en p0978.
2: Demasiadas palabras de datos PZD para Output o Input relativas a un objeto de accionamiento. El número de PZD posibles de un objeto de accionamiento se especifica mediante el número de índices en r2050/p2051.
3: Número de bytes impar para Input u Output
4: No se aceptan los datos de ajuste para sincronización. Para más información, ver A01902.
5: Funcionamiento cíclico no activo.
501: Parámetro de PROFIsafe erróneo (p. ej. F_Dest).

Ayuda: Controlar datos de configuración de recepción.
Rel. al valor de alarma = 1:
Comprobar la lista de los objetos de accionamiento con intercambio de datos de proceso (p0978). Ajustando p0978[x] = 0 se excluyen del intercambio de datos de proceso todos los objetos de accionamiento que siguen en la lista.
Rel. al valor de alarma = 2:
Comprobar el número de palabras de datos para Output e Input relativas a un objeto de accionamiento.
Rel. al valor de alarma = 501:
Comprobar la dirección PROFIsafe ajustada (p9610).

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F01910 (N, A) Bus de campo: Consigna Timeout

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES3 (DES1, DES2, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES3 (DES1, DES2, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha interrumpido la recepción de consignas de la interfaz de bus de campo (integrada, PROFIBUS/PROFINET/USS).
- Comunicación por el bus interrumpida.
- Controlador desconectado.
- Controlador puesto en estado STOP.
Ver también: p2047 (PROFIBUS Tiempo de vigilancia adicional)

Ayuda: Asegurar la conexión por el bus y poner en RUN el controlador.
Redundancia de esclavo PROFIBUS:
Al operar en un Y-Link, asegurarse de que se ha ajustado "DP-Alarm-Mode = DPV1" en la parametrización de esclavo.
Ver también: p2047 (PROFIBUS Tiempo de vigilancia adicional)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F01911 (N, A) Falta reloj modo isócrono PB/PN

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: Infeed: DES1
Servo: DES1 (DES3)
Vector: DES1 (DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El telegrama Global-Control ha fallado, en operación cíclica, durante varios ciclos DP sucesivos o ha violado a lo largo de varios ciclos DP la base de tiempos especificado a través del telegrama de parametrización (ver tiempo de ciclo del bus Tdp y Tpllw).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el hardware del bus (cable, conector, resistencia terminal, pantalla, etc.).
- Comprobar si la comunicación se ha interrumpido breve o permanentemente.
- Comprobar la tasa de carga del bus o del controlador (p. ej., tiempo de ciclo del bus Tdp demasiado corto).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01912 (N, A) Falta de signos de actividad modo isócrono PB/PN

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: DES1
Servo: DES1 (DES3)
Vector: DES1 (DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha sobrepasado en régimen cíclico el número máximo permitido de errores de señales de actividad del controlador (modo isócrono).
Ayuda: - Comprobar el hardware del bus (cables, conectores, resistencia terminal, pantalla, etc.).
- Corregir la interconexión del signo de actividad del controlador (p2045).
- Comprobar si se envía correctamente el signo de actividad del controlador (p. ej., realizar Trace con STW2.12 ... STW2.15 y señal de disparo ZSW1.3).
- Comprobar la tasa de fallos de telegrama permitida (p0925).
- Comprobar la tasa de carga del bus o del controlador (p. ej., tiempo de ciclo del bus Tdp demasiado corto).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01913 (N, A) COMM INT: Tiempo de vigilancia de signo actividad superado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha transcurrido el tiempo de vigilancia del contador de signos de actividad.
Se ha interrumpido la conexión del accionamiento con el control superior (SIMOTION, SINUMERIK) debido a lo siguiente:
- El control se ha reseteado.
- La transferencia de datos al control se ha interrumpido.
Ayuda: - Esperar el rearranque del control.
- Restablecer la transferencia de datos al control.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01914 (N, A) COMM INT: Tiempo de vigilancia de configuración superado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha transcurrido el tiempo de vigilancia para la configuración.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Se ha superado el tiempo para la transferencia de los datos de configuración de emisión.
1: Se ha superado el tiempo para la transferencia de los datos de configuración de recepción.

Ayuda: - Acusar los fallos presentes.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01915 (N, A) Falta de signos de actividad modo isócrono PB/PN objeto de accionamiento 1

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Señalización agrupada de problemas con los signos de actividad del maestro (modo isócrono) en el objeto de accionamiento 1 (Control Unit).
Durante la medición centralizada se pierde el sincronismo con el maestro.

Ayuda: Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A01920 (F) PROFIBUS: Interrupción en conexión cíclica

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha interrumpido la conexión cíclica con el maestro PROFIBUS.

Ayuda: Establecer la conexión PROFIBUS y activar el maestro PROFIBUS en modo cíclico.

Reacción a F: NINGUNA (DES1)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A01921 (F) PROFIBUS: Recibir consignas tras To

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Los datos de salida (consignas) del maestro PROFIBUS se han recibido dentro del ciclo PROFIBUS en un momento no adecuado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar configuración de bus.
- Comprobar parámetros para modo isócrono (asegurar To > Tdx).
Nota:
To: Instante de la adopción de consigna
Tdx: Tiempo Data Exchange

Reacción a F: NINGUNA (DES1)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A01930 Ciclo del regulador de intensidad diferente modo isócrono PB/PN

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El ciclo del regulador de intensidad de todos los accionamientos en modo isócrono debe estar ajustado al mismo valor.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
El número del objeto de accionamiento que tiene tiempo de ciclo de regulador de corriente diferente.

Ayuda: Ajustar al mismo valor los ciclos del regulador de intensidad (p0115[0]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Ver también: p0115

A01931 Ciclo del regulador de velocidad diferente modo isócrono PB/PN

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El ciclo del regulador de velocidad de todos los accionamientos en modo isócrono debe estar ajustado al mismo valor.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
El número del objeto de accionamiento que tiene tiempo de ciclo de regulador de velocidad diferente.

Ayuda: Ajustar al mismo valor los ciclos del regulador de velocidad (p0115[1]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Ver también: p0115

A01932 Falta modo isócrono PB/PN en DSC

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: No hay disponible ningún modo isócrono o no existe ningún signo de actividad isócrono y se ha seleccionado DSC.
Nota:
DSC: Dynamic Servo Control
Ver también: p0922, p1190, p1191

Ayuda: Ajustar el modo isócrono a través de la configuración del bus y transmitir un signo de actividad isócrono.
Ver también: r2064 (PROFIdrive Diagnóstico Modo isócrono)

A01940 Modo isócrono PB/PN no alcanzado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El bus se encuentra en estado de intercambio de datos (Data Exchange) y a través del telegrama de parametrización se ha seleccionado el modo isócrono. Aún no ha podido realizarse la sincronización respecto al ciclo especificado por el maestro.
- El maestro no emite ningún telegrama de control global isócrono a pesar de que se ha seleccionado modo isócrono en la configuración del bus.
- El maestro utiliza otro ciclo DP isócrono que diverge del transmitido al esclavo con el telegrama de parametrización.
- Al menos un objeto de accionamiento (no controlado tampoco vía PROFIBUS/PROFINET) tiene habilitación de impulsos.

Ayuda: - Comprobar aplicación de maestro y configuración del bus.
- Comprobar la coherencia entre el tiempo de ciclo ajustado en la configuración del esclavo y el tiempo de ciclo ajustado en el maestro.
- Asegurarse de que ningún objeto de accionamiento tenga habilitados los impulsos. Habilitar los impulsos sólo cuando se hayan sincronizado los accionamientos PROFIBUS/PROFINET.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01941 Falta de señal de reloj PB/PN al establecer el bus

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El bus se encuentra en estado de intercambio de datos (Data Exchange) y a través del telegrama de parametrización se ha seleccionado el modo isócrono. No se ha recibido el telegrama de control global para sincronismo.
Ayuda: Comprobar aplicación de maestro y configuración del bus.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01943 Señal de reloj PB/PN perturbada al establecer el bus

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El bus se encuentra en estado de intercambio de datos (Data Exchange) y a través del telegrama de parametrización se ha seleccionado el modo isócrono. Se recibe de forma irregular el telegrama de control global para sincronismo.
- El maestro envía un telegrama de control global irregular.
- El maestro utiliza otro ciclo DP isócrono que diverge del transmitido al esclavo con el telegrama de parametrización.

Ayuda: - Comprobar aplicación de maestro y configuración del bus.
- Comprobar la coherencia entre el tiempo de ciclo ajustado en la configuración del esclavo y el tiempo de ciclo ajustado en el maestro.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01944 Sincronismo de signos de actividad PB/PN no alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El bus se encuentra en estado de intercambio de datos (Data Exchange) y a través del telegrama de parametrización se ha seleccionado el modo isócrono. No ha podido realizarse aún la sincronización respecto al signo de actividad del maestro (STW2.12 ... STW2.15) porque el signo de actividad cambia con una periodicidad diferente a la de la base de tiempo Tmapc configurada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Asegurarse de que el maestro incremente el signo de actividad en el tiempo de ciclo de aplicación del maestro: Tmapc.
- Corregir la interconexión del signo de actividad del maestro (p2045).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01945 PROFIBUS: Conexión a publisher perturbada

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Está perturbada la conexión a como mínimo un publisher en comunicación directa vía PROFIBUS.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: Publisher con dirección en r2077[0], conexión perturbada.
...
Bit 15 = 1: Publisher con dirección en r2077[15], conexión perturbada.

Ayuda: - Comprobar los cables PROFIBUS.
- Realizar la primera puesta en marcha del publisher con la conexión perturbada.
Ver también: r2077 (PROFIBUS Diagnóstico Comunicación directa Direcciones)

F01946 (A) PROFIBUS: Conexión a publisher interrumpida

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En este objeto de accionamiento se ha interrumpido la conexión a como mínimo un publisher en comunicación directa vía PROFIBUS con funcionamiento cíclico.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: Publisher con dirección en r2077[0], conexión interrumpida.
...
Bit 15 = 1: Publisher con dirección en r2077[15], conexión interrumpida.

Ayuda: - Comprobar los cables PROFIBUS.
- Comprobar el estado del publisher con la conexión interrumpida.
Ver también: r2077 (PROFIBUS Diagnóstico Comunicación directa Direcciones)

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F01950 (N, A) Sincronización modo isócrono PB/PN fallida

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES1 (NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ha fallado la sincronización de ciclo interno respecto al telegrama de control global. El reloj interno tiene un decalaje inesperado.

Ayuda: Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F01951 CU DRIVE-CLiQ: Sincronización Falta ciclo de aplicación

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El funcionamiento de componentes DRIVE-CLiQ con diferentes ciclos de aplicación en un conector DRIVE-CLiQ requiere sincronización con la Control Unit. Esta sincronización ha fallado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del componente DRIVE-CLiQ.
- Actualizar el software de la Control Unit.

F01952 CU DRIVE-CLiQ: No se soporta la sincronización de componentes

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La configuración existente del sistema exige el soporte de la sincronización entre ciclo base, ciclo DRIVE-CLiQ y ciclo de aplicación por parte de los componentes DRIVE-CLiQ conectados.
Sin embargo no todos los componentes DRIVE-CLiQ tienen esta funcionalidad.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de componente del primer componente DRIVE-CLiQ con fallo.
Ayuda: Actualizar el firmware en el componente indicado en el valor de fallo.
Nota:
Dado el caso, actualizar también otros componentes en la línea DRIVE-CLiQ.

A01953 CU DRIVE-CLiQ: Sincronización no terminada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Tras conectar el sistema de accionamiento se ha iniciado la sincronización entre ciclo base, ciclo DRIVE-CLiQ y ciclo de aplicación, y no ha podido concluirse todavía dentro del tiempo tolerado.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
Si el error se produce después de modificar los tiempos de muestreo del accionamiento, en un Terminal Module 31 (TM31) existente deben ajustarse los tiempos de muestreo (p0115, p4099) de forma que sean múltiplos enteros de los tiempos de accionamiento (p0115).

F01954 CU DRIVE-CLiQ: Sincronización fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La sincronización entre ciclo base, ciclo DRIVE-CLiQ y ciclo de aplicación se ha iniciado y no ha podido concluirse correctamente (p. ej. tras la conexión).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: 1. Eliminar la causa del fallo DRIVE-CLiQ que pueda estar presente.
2. Lanzar una nueva sincronización, p. ej. haciendo lo siguiente:
- Desenchufar y volver a enchufar el maestro PROFIBUS.
- Arrancar de nuevo el maestro PROFIBUS.
- Apagar y volver a encender la Control Unit.
- Realizar el reset de hardware de la Control Unit (botón RESET, p0972).
- Resetear los parámetros cargando los parámetros guardados (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

A01955 CU DRIVE-CLiQ: Sincronización DO no terminada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Tras conectar el sistema de accionamiento se ha iniciado la sincronización entre ciclo base, ciclo DRIVE-CLiQ y ciclo de aplicación, y no ha podido concluirse todavía dentro del tiempo tolerado.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: Realizar un POWER ON en todos los componentes del DO (apagar y volver a encender).

A01980 PN: Interrupción en conexión cíclica

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha interrumpido la conexión cíclica con un controlador PROFINET.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la conexión interrumpida.
Ayuda: Establecer la conexión PROFINET y activar el controlador PROFINET en modo cíclico.

A01981 PN: Número máximo controladores superado

Valor de aviso: Info 1: %1, Info 2: %2
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Un controlador intenta establecer una conexión con el accionamiento con la que se supera el número permitido de conexiones PROFINET.
La alarma desaparece automáticamente al cabo de aprox. 30 segundos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: Número de conexiones RT superado
Info 1 > 0: Número de conexiones RT superado
Info 2: Número de conexiones permitido
Ayuda: Comprobar la configuración de los controladores PROFINET y el ajuste de p8929.
Ver también: p8929 (PN Remote Controller Cantidad)

A01982 PROFINET: Falta un segundo controlador

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha activado la función PROFINET "Shared Device" (p8929 = 2). Sin embargo, sólo hay conexión con un controlador PROFINET.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Comprobar la configuración de los controladores PROFINET y el ajuste de p8929.
Ver también: p8929 (PN Remote Controller Cantidad)

A01989 PROFINET: Error interno en la transferencia cíclica de datos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Los valores cíclicos de consigna y/o reales no han sido transferidos a tiempo dentro de los instantes configurados.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: Rectificar T_io_input o T_io_output.

A01990 (F) USS: Configuración de PZD errónea

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La configuración de los datos de proceso (PZD) para el protocolo USS presenta errores.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
2: Número de PZD (p2022) demasiado alto para el primer objeto de accionamiento (p978[0]).
El número de PZD posibles de un objeto de accionamiento se especifica mediante el número de índices en r2050/p2051.
Ayuda: Rel. al valor de alarma = 2:
Comprobación del número de PZD USS (p2022) y del número máximo de PZD (r2050/p2051) del primer objeto de accionamiento (p0978[0]).
Reacción a F: NINGUNA (DES1)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A02000 Generador de funciones: Arranque imposible

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El generador de funciones está ya arrancado.
Ayuda: Parar el generador de funciones y luego rearrancarlo eventualmente.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: p4800 (Generador de funciones Mando)

A02005 Generador de funciones: Accionamiento no existe

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El objeto de accionamiento especificado para inyección de señal no existe.
Ver también: p4815 (Generador de funciones Número de accionamiento)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Usar el objeto de accionamiento existente con su número correspondiente.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: p4815 (Generador de funciones Número de accionamiento)

A02006 Generador de funciones: Ningún accionamiento especificado para inyectar señales

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En p4815 no se ha especificado ningún accionamiento para inyección de señal.
Ver también: p4815 (Generador de funciones Número de accionamiento)
Ayuda: En p4815 es necesario indicar como mínimo un accionamiento donde inyectar la señal.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: p4815 (Generador de funciones Número de accionamiento)

A02007 Generador de funciones: Accto. no es SERVO/VECTOR/DC_CTRL

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El objeto de accionamiento especificado para inyección de señal no es SERVO/VECTOR ni DC_CTRL.
Ver también: p4815 (Generador de funciones Número de accionamiento)
Ayuda: Usar el objeto de accionamiento SERVO/VECTOR/DC_CTRL con su número correspondiente.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.

A02008 Generador de funciones: Accionamiento definido repetido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El objeto de accionamiento en donde inyectar la señal ya está definido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Nº del objeto de accionamiento repetido
Ayuda: Definir otro accionamiento.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.

A02009 Generador de funciones: modo de operación ilegal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El modo de operación ajustado (p1300) del objeto de accionamiento no es admisible para el uso del generador de funciones.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del objeto de accionamiento afectado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Modificar el modo de operación para este objeto de accionamiento a p1300 = 20 (Regulación de velocidad sin encóder) o p1300 = 21 (Regulación de velocidad con encóder).
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.

A02010 Generador de funciones: Consigna de velocidad del accionamiento no es cero

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La consigna de velocidad de un accionamiento especificado para inyección de señal es mayor que el valor ajustado en el parámetro p1226 para la detección de parada.
Ayuda: Ajustar a cero las consignas de velocidad de todos los accionamientos especificados inyección de señal.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.

A02011 Generador de funciones: Velocidad real del accionamiento no es cero

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El valor real de velocidad de un accionamiento especificado para inyección de señal es mayor que el valor ajustado en el parámetro p1226 para la detección de parada.
Ayuda: Antes de arrancar el generador de funciones poner a velocidad cero los accionamientos respectivos.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.

A02015 Generador de funciones: Faltan habilitaciones de accionamiento

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Falta la jerarquía de mando y/o habilitaciones para el accionamiento especificado para la inyección de señal.
Ver también: p4815 (Generador de funciones Número de accionamiento)
Ayuda: Llevar el mando al objeto de accionamiento indicado y activar todas las habilitaciones.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.

A02016 Generador de funciones: Magnetización en curso

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: No ha finalizado aún la magnetización en un objeto de accionamiento que se intenta conectar.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del objeto de accionamiento afectado.
Ver también: p4815 (Generador de funciones Número de accionamiento)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Esperar a que termine la magnetización del motor (r0056.4).
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: r0056 (Palabra de estado Regulación)

A02020 Generador de funciones: Parámetro no modificable

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Si está activado el generador de funciones (p4800 = 1) no es posible modificar su parametrización.
Ver también: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829
Ayuda: - Antes de parametrizar, parar el generador de funciones (p4800 = 0).
- Dado el caso, arrancar el generador de funciones (p4800 = 1).
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: p4800 (Generador de funciones Mando)

A02025 Generador de funciones: Período demasiado corto

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El valor del período es demasiado pequeño.
Ver también: p4821 (Generador de funciones Periodo)
Ayuda: Comprobar y adaptar el valor del período.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: p4821 (Generador de funciones Periodo)

A02026 Generador de funciones: Ancho impulso demasiado grande

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El ancho de impulso ajustado es demasiado grande.
El ancho de impulso debe ser inferior al período.
Ver también: p4822 (Generador de funciones Ancho de impulso)
Ayuda: Reducir el ancho de impulso.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: p4821 (Generador de funciones Periodo), p4822 (Generador de funciones Ancho de impulso)

A02030 Generador de funciones: Dirección física igual a cero

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La dirección física indicada tiene el valor cero.
Ver también: p4812 (Generador de funciones Dirección física)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Ajustar la dirección física a un valor diferente de cero.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: p4812 (Generador de funciones Dirección física)

A02040 Generador de funciones: Valor de offset ilegal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El valor del Offset es superior al límite superior o menor que el límite inferior.
Ver también: p4826 (Generador de funciones Offset)
Ayuda: Adaptar adecuadamente el valor del Offset.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: p4826 (Generador de funciones Offset), p4828 (Generador de funciones Limitación inferior), p4829 (Generador de funciones Limitación superior)

A02041 Generador de funciones: Valor de ancho de banda ilegal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Comparada con el ciclo de segmento de tiempo del generador de funciones, el ancho de banda es demasiado pequeño o grande.
Dependiendo del ciclo de segmentos de tiempo el ancho de banda deberá ajustarse como sigue:
Ancho banda máx. = 1 / (2 x ciclo de segmento de tiempo)
Ancho_banda_mín = Ancho_banda_máx / 100000
Ejemplo:
Hipótesis: p4830 = 125 µs
--> Ancho banda máx = 1 / (2 x 125 µs) = 4000 Hz
--> Ancho_banda_mín = 4000 Hz / 100000 = 0.04 Hz
Nota:
p4823: Generador de funciones Ancho de banda
p4830: Generador de funciones Ciclo de segmento de tiempo
Ver también: p4823 (Generador de funciones Ancho de banda), p4830 (Generador de funciones Ciclo de segmentos de tiempo)
Ayuda: Comprobar el ancho de banda y adaptarlo correspondientemente.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.

A02047 Generador de funciones: Ciclo de segmento de tiempo ilegal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El ciclo de segmentos de tiempo elegido no se corresponde con ninguno de los segmentos de tiempo presentes.
Ver también: p4830 (Generador de funciones Ciclo de segmentos de tiempo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Introducir el tiempo de ciclo de un segmento de tiempo existente. Los segmentos de tiempo pueden leerse mediante p7901.
Nota:
La alarma se resetea de la forma siguiente:
- Eliminar la causa de esta alarma.
- Iniciar de nuevo el generador de funciones.
Ver también: r7901 (Tiem. muestreo)

A02050 Trace: Arranque imposible

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Trace está ya arrancado.
Ver también: p4700 (Trace Mando)
Ayuda: Parar Trace y luego rearrancarlo eventualmente.

A02055 Trace: Duración de registro demasiado corta

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El valor del período de registro es demasiado pequeño.
El valor mínimo es el doble del tiempo de ciclo de registro.
Ver también: p4721 (Trace Duración de registro)
Ayuda: Comprobar la duración del registro y adaptarla correspondientemente.

A02056 Trace: Ciclo de registro demasiado corta

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El tiempo de ciclo de registro seleccionado en menor que el tiempo base 0 (p0110[0]) ajustado.
Ver también: p4720 (Trace Ciclo de registro)
Ayuda: Incrementar el valor del tiempo de ciclo de registro.

A02057 Trace: Ciclo de segmento de tiempo ilegal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El ciclo de segmentos de tiempo elegido no se corresponde con ninguno de los segmentos de tiempo presentes.
Ver también: p4723 (Trace Ciclo de segmento de tiempo)
Ayuda: Introducir el tiempo de ciclo de un segmento de tiempo existente. Los segmentos de tiempo pueden leerse mediante p7901.
Ver también: r7901 (Tiem. muestreo)

A02058 Trace: Ciclo de segmentos de tiempo para Trace sin fin no válido

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El ciclo de segmentos de tiempo seleccionado no puede utilizarse para el Trace sin fin.
Ver también: p4723 (Trace Ciclo de segmento de tiempo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Introducir el ciclo de un segmento de tiempo existente con un tiempo de ciclo >= 2 ms para hasta 4 canales de registro por Trace o >= 4 ms a partir de 5 canales de registro por Trace.
Los segmentos de tiempo pueden leerse mediante p7901.
Ver también: r7901 (Tiem. muestreo)

A02059 Trace: Ciclo de segmentos de tiempo para 2 x 8 canales de registro no válido

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El ciclo de segmento de tiempo seleccionado no puede utilizarse para más de 4 canales de registro.
Ver también: p4723 (Trace Ciclo de segmento de tiempo)
Ayuda: Introducir el ciclo de un segmento de tiempo existente con un tiempo de ciclo >= 4 ms o reducir el número de canales de registro a 4 por Trace.
Los segmentos de tiempo pueden leerse mediante p7901.
Ver también: r7901 (Tiem. muestreo)

A02060 Trace: Falta señal a registrar

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: - No se ha especificado ninguna señal a registrar.
- Las señales especificadas no son válidas.
Ver también: p4730 (Trace Señal a registrar 0), p4731 (Trace Señal a registrar 1), p4732 (Trace Señal a registrar 2), p4733 (Trace Señal a registrar 3)
Ayuda: - Especificar la señal a registrar.
- Comprobar si la señal correspondiente puede ser registrada en la memoria Trace.

A02061 Trace: Falta ilegal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: - La señal indicada no existe.
- La señal indicada no puede ser registrada en la memoria Trace.
Ver también: p4730 (Trace Señal a registrar 0), p4731 (Trace Señal a registrar 1), p4732 (Trace Señal a registrar 2), p4733 (Trace Señal a registrar 3)
Ayuda: - Especificar la señal a registrar.
- Comprobar si la señal correspondiente puede ser registrada en la memoria Trace.

A02062 Trace: Señal disparo ilegal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: - No se ha especificado ninguna señal de disparo.
- La señal indicada no existe.
- La señal indicada no es de coma fija.
- La señal indicada no puede usarse como señal de disparo para la memoria Trace.
Ver también: p4711 (Trace Señal de disparo)
Ayuda: Especificar una señal de disparo válida.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A02063 Trace: Tipo datos ilegal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El formato de datos especificado para seleccionar la señal vía dirección física es ilegal.
Ver también: p4711 (Trace Señal de disparo), p4730 (Trace Señal a registrar 0), p4731 (Trace Señal a registrar 1), p4732 (Trace Señal a registrar 2), p4733 (Trace Señal a registrar 3)
Ayuda: Usar un tipo de datos válido.

A02070 Trace: Parámetro no modificable

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Si está activado Trace no es posible modificar su parametrización.
Ver también: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795
Ayuda: - Antes de parametrizar, parar el Trace.
- Eventualmente, arrancar Trace.

A02075 Trace: Tiempo de predisparo demasiado grande

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El tiempo de predisparo ajustado debe ser inferior al valor de la duración del registro.
Ver también: p4721 (Trace Duración de registro), p4722 (Trace Retardo de disparo)
Ayuda: Comprobar el tiempo de predisparo y adaptarlo correspondientemente.

F02080 Trace: Parametrización borrada debido a una conmutación de unidades

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La parametrización de Trace se ha borrado en la unidad de accionamiento debido a una conmutación de unidades o a la modificación de los parámetros de referencia.
Ayuda: Iniciar de nuevo Trace.

A02099 Trace: Memoria de la Control Unit insuficiente

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La memoria aún disponible en la Control Unit es insuficiente para la función Trace.
Ayuda: Reducir las necesidades de memoria, p. ej. así:
- Acortar la duración de registro.
- Incrementar el tiempo de ciclo de registro.
- Reducir el número de señales a registrar.
Ver también: r4708 (Trace Espacio requerido en memoria), r4799 (Trace Espacio libre en memoria)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A02100 Accionamiento: Tiempo muerto de cálculo de regulador de intensidad insuficiente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El valor en p0118 provoca un ciclo de tiempo muerto porque está antes de la disponibilidad de consigna.
Posibles causas:
- Se ha cargado un backup de parámetros hecho con una versión superior a 4.3 en una versión igual o inferior a 4.3.
- Las propiedades de la instalación después de un cambio de componentes ya no coinciden con la parametrización.
Valor de alarma (r2134, coma flotante):
Valor mínimo de p0118 con el que no aparece ya tiempo muerto.

Ayuda:
- Ajustar p0118 a cero.
- Ajustar p0118 a un valor superior o igual al valor de alarma (con p1810.11 = 1).
- Ajustar p0117 al ajuste automático (p0117 = 1).
- Comprobar la versión del firmware de los componentes afectados.

Ver también: p0117 (Regulador de intensidad Tiempo muerto de cálculo Modo), p0118 (Regulador de intensidad Tiempo muerto de cálculo)

A02150 OA: No se puede cargar la aplicación

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El sistema no ha podido cargar una aplicación OA.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Nota:
OA: Open Architecture
Ver también: r4950, r4955, p4956, r4957

F02151 (A) OA: Error de software interno

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Dentro de una aplicación OA se ha producido un error de software interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir la Control Unit.

Nota:
OA: Open Architecture
Ver también: r4950, r4955, p4956, r4957

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F02152 (A) OA: Memoria insuficiente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES1
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En esta Control Unit hay configuradas demasiadas funciones (p. ej., demasiados accionamientos, módulos de función, juegos de datos, aplicaciones OA, bloques, etc.).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Modificar la configuración en esta Control Unit (p. ej. menos accionamientos, módulos de función, juegos de datos, aplicaciones OA, bloques, etc.).
- Utilizar otras Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F03000 NVRAM Error en la acción

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al ejecutar la acción p7770 = 1, 2 para los datos NVRAM ha aparecido un error.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = causa del fallo, xx = ID de aplicación
yy = 1:
La acción p7770 = 1 no se admite en la presente versión cuando está activado Drive Control Chart (DCC) para el objeto de accionamiento afectado.
yy = 2:
La longitud de datos de la aplicación indicada es distinta en NVRAM y en la salvaguarda de datos.
yy = 3:
La suma de verificación de los datos en p7774 es errónea.
yy = 4:
Ningún dato existente para cargar.
Ver también: p7770 (NVRAM Acción)

Ayuda: Aplicar el remedio más adecuado considerando la causa del fallo.
En caso necesario, reiniciar la acción.

F03001 NVRAM Suma de verificación errónea

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al evaluar los datos no volátiles (NVRAM) en la Control Unit se ha producido un error en la suma de verificación.
Los datos NVRAM afectados se han borrado.

Ayuda: Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

F03500 (A) TM: Inicialización

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En la inicialización del Terminal Module, de los bornes de la Control Unit o del Terminal Board 30 ha aparecido un error de software interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
yxxx dec
y = sólo para diagnóstico de fallos en Siemens
xxx = número de componente (p0151)

Ayuda: - Desconectar/conectar la alimentación de la Control Unit.
- Probar la conexión DRIVE-CLiQ.
- Sustituir eventualmente el Terminal Module.
El Terminal Module debería estar conectado directamente en un conector DRIVE-CLiQ de la Control Unit.
Si aparece de nuevo el fallo, cambiar el Terminal Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A03501 TM: Cambio intv. muestreo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se han modificado los tiempos de muestreo de las entradas/salidas.
Este cambio sólo surte efecto tras el próximo arranque.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F03505 (N, A) TM: Entrada analógica Rotura de hilo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL
Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La vigilancia de rotura de hilo de una entrada analógica ha respondido.
La intensidad de entrada de la entrada analógica ha rebasado el umbral parametrizado en p4061[x].
Índice x = 0: Entrada analógica 0 (X522.1 a .3)
Índice x = 1: Entrada analógica 1 (X522.4 a .5)
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
yxxx dec
y = entrada analógica (0 = entrada analógica 0 (AI 0), 1 = entrada analógica 1 (AI 1))
xxx = número de componente (p0151)
Nota:
La vigilancia de rotura de hilo está activada en el siguiente tipo de entrada analógica:
p4056[x] = 3 (entrada de intensidad unipolar vigilada (+4 ... +20 mA)
Ayuda: - Comprobar si el cableado está interrumpido.
- Comprobar la intensidad de la corriente impuesta; puede ser que sea insuficiente la señal inyectada.
- Comprobar la resistencia de carga (250 ohmios).
Nota:
La intensidad de entrada medida por el Terminal Module puede leerse en r4052[x].
Con p4056[x] = 3 (entrada de intensidad unipolar vigilada (+4 mA ... +20 mA)) es aplicable:
Las intensidades inferiores a 4 mA no se visualizan en r4052[x], sino que se emite r4052[x] = 4 mA.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F03505 (N, A) CU: Entrada analógica Rotura de hilo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La vigilancia de rotura de hilo de una entrada analógica ha respondido.
La intensidad de entrada de la entrada analógica ha rebasado el umbral parametrizado en p4061[x].
Índice x = 0: Entrada analógica 0 (X522.1 a .3)
Índice x = 1: Entrada analógica 1 (X522.4 a .5)
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
yxxx dec
y = entrada analógica (0 = entrada analógica 0 (AI 0), 1 = entrada analógica 1 (AI 1))
xxx = número de componente (p0151)
Nota:
La vigilancia de rotura de hilo está activada en el siguiente tipo de entrada analógica:
p4056[x] = 3 (entrada de intensidad unipolar vigilada (+4 ... +20 mA)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar si el cableado está interrumpido.
- Comprobar la intensidad de la corriente impuesta; puede ser que sea insuficiente la señal inyectada.
- Comprobar la resistencia de carga (250 ohmios).
Nota:
La intensidad de entrada medida por el Terminal Module puede leerse en r4052[x].
Con p4056[x] = 3 (entrada de intensidad unipolar vigilada (+4 mA ... +20 mA)) es aplicable:
Las intensidades inferiores a 4 mA no se visualizan en r4052[x], sino que se emite r4052[x] = 4 mA.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A03506 (F, N) Falta alimentación de 24 V

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Falta alimentación de 24 V para las salidas digitales (X124).
Ayuda: Compruebe los bornes para alimentación (X124, L1+, M).
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A03510 (F, N) TM: Datos de calibración no coherentes

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante la fase de arranque se leen los datos de calibración del Terminal Module 31 (TM31) y se comprueba su coherencia.
Al menos un dato de calibración se ha reconocido como no válido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 1: Valor 10 V de entrada analógica 0 no válido.
Bit 3: Valor 10 V de entrada analógica 1 no válido.
Bit 4: Offset salida analógica 0 no válido.
Bit 5: Valor 10 V de salida analógica 0 no válido.
Bit 6: Offset salida analógica 1 no válido.
Bit 7: Valor 10 V de entrada analógica 1 no válido.
Ayuda: - Desconectar/conectar la alimentación de la Control Unit.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ.
Si vuelve a aparecer, debe cambiarse el módulo.
En principio es posible continuar con el funcionamiento.
El canal analógico afectado puede que no alcance la precisión especificada.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A03510 (F, N) CU: Datos de calibración no coherentes

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante la fase de arranque se leen los datos de calibración para las entradas analógicas y se comprueba su coherencia.
Al menos un dato de calibración se ha reconocido como no válido.
Ayuda: - Desconectar/conectar la alimentación de la Control Unit.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ.
Si vuelve a aparecer, debe cambiarse el módulo.
En principio es posible continuar con el funcionamiento.
El canal analógico afectado puede que no alcance la precisión especificada.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A03550 TM: Filtro de consigna de velocidad Frecuencia propia > frecuencia de Shannon

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La frecuencia propia del filtro de consigna de velocidad (p1417) es superior a la frecuencia de Shannon.
La frecuencia de Shannon se calcula con la fórmula siguiente: 0.5 / p0115[0]
Ver también: p1417
Ayuda: Reducir la frecuencia propia del filtro (paso bajo PT2) de consigna de velocidad (p1417).

F03590 (N, A) TM: Módulo no listo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: DES2 (NINGUNA)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El Terminal Module afectado no envía señal de disponibilidad ni datos cíclicos válidos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de objeto de accionamiento del Terminal Module afectado.
Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24 V .
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ.
- Comprobar que el tiempo de muestreo del objeto de accionamiento afectado no sea igual a cero (p4099[0]).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A05000 (N) Etapa de potencia: Sobretemperatura en disipador Ondulador

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha superado el umbral de alarma por sobrecalentamiento del disipador del ondulador. La reacción se ajusta con p0290.
Si la temperatura en el ondulador se incrementa en otros 5 K, entonces se presenta el fallo F30004.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Comprobar lo siguiente:
- ¿Está la temperatura ambiente dentro de los límites definidos?
- ¿Se han dimensionado correctamente las condiciones de carga y el ciclo de carga?
- ¿Ha fallado la refrigeración?

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A05001 (N) Etapa de potencia: Exceso de temperatura Capa bloqueo chip

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha superado el umbral de alarma por sobrecalentamiento de los semiconductores de potencia del ondulador.
Nota:
- La reacción se ajusta con p0290.
- Si la temperatura de la capa de bloqueo se incrementa otros 15 K, se activa el fallo F30025.

Ayuda: Comprobar lo siguiente:
- ¿Está la temperatura ambiente dentro de los límites definidos?
- ¿Se han dimensionado correctamente las condiciones de carga y el ciclo de carga?
- ¿Ha fallado la refrigeración?
- ¿Frecuencia de pulsación demasiado alta?

Ver también: r0037, p0290 (Etapa de potencia Reacción en sobrecarga)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A05001 (N) Etapa de potencia: Exceso de temperatura Capa bloqueo chip

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha superado el umbral de alarma por sobrecalentamiento de los semiconductores de potencia del ondulador.
Nota:
- La reacción se ajusta con p0290.
- Si la temperatura de la capa de bloqueo se incrementa otros 15 K, se activa el fallo F30025.

Ayuda: Comprobar lo siguiente:
- ¿Está la temperatura ambiente dentro de los límites definidos?
- ¿Se han dimensionado correctamente las condiciones de carga y el ciclo de carga?
- ¿Ha fallado la refrigeración?
- ¿Frecuencia de pulsación demasiado alta?

Nota:
Si la alarma aparece después de reducir el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]) durante la identificación de los datos del motor (medición en parada), se recomienda realizar primero esta operación con el tiempo de muestreo estándar y, a continuación, cambiar de tiempo de muestreo.
Ver también: r0037, p0290 (Etapa de potencia Reacción en sobrecarga)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A05002 (N) Etapa de potencia: Sobretemperatura aire de entrada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Alcanzado el umbral de alarma de sobretemperatura en aire de entrada. En etapas de potencia refrigeradas por aire, el umbral está en 42 °C (histéresis 2 K). La reacción se ajusta con p0290.
Si la temperatura del aire de entrada se incrementa en otros 13 K, entonces se señaliza el fallo F30035.

Ayuda: Comprobar lo siguiente:
- ¿Está la temperatura ambiente dentro de los límites definidos?
- ¿Ha fallado el ventilador? Comprobar el sentido de giro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A05003 (N) Etapa de potencia: Sobretemperatura en interior

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Alcanzado el umbral de alarma de sobretemperatura en interior.
Si la temperatura en el interior se incrementa en otros 5 K, entonces se activa el fallo F30036.
Ayuda: Comprobar lo siguiente:
- ¿Está la temperatura ambiente dentro de los límites definidos?
- ¿Ha fallado el ventilador? Comprobar el sentido de giro.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A05004 (N) Etapa de potencia: Sobretemperatura en rectificador

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Alcanzado el umbral de alarma de sobretemperatura en rectificador. La reacción se ajusta con p0290.
Si la temperatura en el rectificador se incrementa en otros 5 K, entonces se presenta el fallo F30037.
Ayuda: Comprobar lo siguiente:
- ¿Está la temperatura ambiente dentro de los límites definidos?
- ¿Se han dimensionado correctamente las condiciones de carga y el ciclo de carga?
- ¿Ha fallado el ventilador? Comprobar el sentido de giro.
- Ha fallado una fase de la red.
- ¿Defecto en una rama del rectificador de entrada?

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A05005 Unidad de refrigeración: Refrigerante Caudal insuficiente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Unidad de refrigeración: Alarma- Caudal inferior al del valor de alarma
Ayuda: Comprobar las señales de respuesta y la parametrización (p0260 ... p0267).
Comprobar el suministro de refrigerante.

A05006 (N) Etapa de potencia: Sobretemperatura modelo térmico

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La diferencia de temperatura entre el chip y el disipador ha sobrepasado el valor límite admisible (sólo con etapas de potencia tipo bloque).
Se ejecutará la reacción en sobrecarga correspondiente según p0290.
Ver también: r0037
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente después de bajar del límite.
Nota:
Si la alarma no desaparece automáticamente y la temperatura continúa subiendo, se puede producir el fallo F30024.
Ver también: p0290 (Etapa de potencia Reacción en sobrecarga)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

N05007 (A) Etapa de potencia: Sobretemperatura modelo térmico (EP Chassis)

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La diferencia de temperatura entre el chip y el disipador ha sobrepasado el valor límite permitido (r0293) (sólo con etapas de potencia Chassis).
Se ejecutará la reacción en sobrecarga correspondiente según p0290.
Ver también: r0037, r0293 (Etapa de potencia Umbral de alarma modelo de temperatura)
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente después de bajar del límite.
Ver también: p0290 (Etapa de potencia Reacción en sobrecarga)
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F05050 Conexión en paralelo: Habil. imp. a pesar de bloq. imp.

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Una etapa de potencia señaliza habilitación de impulsos a pesar de que éstos están bloqueados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de la etapa de potencia afectada.
Ayuda: La etapa de potencia está averiada y debe reemplazarse.

F05051 Conexión en paralelo: Etapa de potencia Falta habil. imp.

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En una o más etapas de potencia no han podido habilitarse los impulsos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de la etapa de potencia afectada.
Ayuda: - Confirmar los fallos aún presentes de la etapa de potencia.
- Bloquear los impulsos de la etapa de potencia afectada (p7001).

A05052 (F) Conexión en paralelo: Desequilibrio de intensidad ilegal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La desviación de las diversas intensidades de las etapas de potencia supera el umbral indicado en p7010.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Fase U.
2: Fase V.
3: Fase W.
Ayuda: - Bloquear los impulsos de la etapa de potencia defectuosa (p7001).
- Comprobar los cables de conexión. Falsos contactos pueden provocar picos de intensidad.
- Las bobinas de motor son asimétricas o están defectuosas y deberán reemplazarse.
- Los transformadores de intensidad deben calibrarse o reemplazarse.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A05053 (F) Conexión en paralelo: Desequilibrio de intensidad ilegal en circuito intermedio

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La desviación de las tensiones en el circuito intermedio medidas supera el umbral de alarma indicado en p7011.
Ayuda: - Bloquear los impulsos de la etapa de potencia defectuosa (p7001).
- Comprobar los cables de conexión del circuito intermedio.
- La medida de la tensión en el circuito intermedio está defectuosa y debe calibrarse o renovarse.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A05054 Conexión en paralelo: Etapa de potencia desactivada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el objeto de accionamiento afectado hay menos etapas de potencia conectadas en paralelo activas que en la topología teórica. El funcionamiento ya sólo es posible si se reduce la potencia.
Ayuda: En caso necesario, reactivar las etapas de potencia desactivadas.
Ver también: p0125 (Activar/desactivar componente etapa de potencia), p0895 (Activar/desactivar componente etapa de potencia), p0897 (Eje estacionado Selección)

F05055 Conexión en paralelo: Etapas de potencia con códigos inadmisibles

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Los códigos de las etapas de potencia no son admisibles.
Para la conexión en paralelo sólo deben usarse etapas de potencia con los mismos datos.
Posibles causas:
- Los códigos de las etapas de potencia no coinciden.
Para los equipos Booksize es aplicable además:
- Con las etapas de potencia utilizadas no es posible una conexión en paralelo.
- La cantidad de etapas de potencia en la conexión en paralelo es excesiva.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Parámetro en el que se detectó el código de etapa de potencia inadmisible.
Ayuda: - Utilizar etapas de potencia con el mismo código.
Para los equipos Booksize es aplicable además:
- Utilizar etapas de potencia aptas para conexión en paralelo.
- Reducir la cantidad de etapas de potencia en la conexión en paralelo.

F05055 Conexión en paralelo: Etapas de potencia con códigos inadmisibles

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Los códigos de las etapas de potencia no coinciden.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal): Parámetro en el que se detectó el primer código de etapa de potencia diferente.
Ayuda: Utilizar etapas de potencia con el mismo código.
Para la conexión en paralelo sólo deben usarse etapas de potencia con los mismos datos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F05056 Conexión en paralelo: Etapa de potencia Versiones EPROM diferentes

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Las versiones de las EEPROM de las etapas de potencia no coinciden.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Parámetro en el que se detectó el primer número de versión diferente.
Ayuda: Utilizar etapas de potencia con la misma versión EPROM.
Para la conexión en paralelo sólo deben usarse etapas de potencia con la misma versión de EEPROM.

F05057 Conexión en paralelo: Etapa de potencia versiones firmware diferentes

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Las versiones de las EEPROM de las etapas de potencia conectadas en paralelo no coinciden.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Parámetro en el que se detectó el primer número de versión diferente.
Ayuda: Utilizar etapas de potencia con la misma versión de firmware.
Para la conexión en paralelo sólo deben usarse etapas de potencia con la misma versión de firmware.

F05058 Conexión en paralelo: VSM Versiones EEPROM diferentes

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Las versiones de EEPROM de los Voltage Sensing Module (VSM) no coinciden.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Parámetro en el que se detectó el primer número de versión diferente.
Ayuda: Para la conexión en paralelo sólo deben usarse Voltage Sensing Module (VSM) con la misma versión de EEPROM.

F05059 Conexión en paralelo: Versiones firmware de VSM diferentes

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Las versiones del firmware de los Voltage Sensing Modules (VSM) no coinciden.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Parámetro en el que se detectó el primer número de versión diferente.
Ayuda: Para la conexión en paralelo sólo deben usarse Voltage Sensing Modules (VSM) con la misma versión de firmware.

F05060 Conexión en paralelo: Versión de firmware de etapa de potencia no adecuada

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La conexión en paralelo de etapas de potencia exige una versión de firmware a partir de la V02.30.01.00.
Ayuda: Actualizar el firmware de las etapas de potencia (como mínimo V02.30.01.00).

F05061 Alimentación VSM Cantidad

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: No es correcto el número de Voltage Sensing Modules (VSM) activos para el objeto de accionamiento Alimentación con etapas de potencia Chassis.
Para A_Infeed cada etapa de potencia activa (también en caso de conexión en paralelo) debe tener asignado un VSM activo.
Para S_Infeed el objeto de accionamiento activo debe tener asignado como mínimo un VSM activo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Cantidad de VSMs actualmente asignados al objeto de accionamiento.

Ayuda: Adaptar el número de Voltage Sensing Modules (VSM) activos.

F06000 Alimentación: Precarga Tiempo de vigilancia transcurrido

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Tras el cierre del contactor de res la etapa de potencia no señaliza estado READY dentro del tiempo de vigilancia (p0857).
El fin de la precarga del circuito intermedio no se pudo concluir por una de las causas siguientes:
1) No hay aplicada tensión de red.
2) El contactor de red/interruptor de red no está cerrado.
3) La tensión de red es demasiado baja.
4) La tensión de red está mal ajustada (p0210).
5) Las resistencias de precarga están sobrecalentadas por haberse realizado demasiadas operaciones de precarga por unidad de tiempo.
6) Las resistencias de precarga están sobrecalentadas porque la capacidad del circuito intermedio es excesiva.
7) Las resistencias de precarga están sobrecalentadas porque se ha tomado potencia del circuito intermedio ante la ausencia de Listo p/ servicio de la alimentación (r0863.0).
8) Las resistencias de precarga están sobrecalentadas porque el contactor de red estaba cerrado durante la descarga rápida del circuito intermedio a través del Braking Module.
9) Hay un defecto a tierra o cortocircuito en el circuito intermedio.
10) Puede que el circuito de precarga esté defectuoso (solo equipos Chassis).
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos), p0857 (Etapa de potencia Tiempo de vigilancia)

Ayuda: En general:
- Comprobar tensión de red en los bornes de conexión de la alimentación.
- Comprobar el ajuste de la tensión de red (p0210).
- Comprobar el tiempo de vigilancia; dado el caso aumentarlo (p0857).
- Dado el caso, considerar otros avisos de la etapa de potencia (p. ej. F30027).
- Para los equipos tipo libro (Booksize) es aplicable: esperar (aprox. 8 min) a que se enfríen las resistencias de precarga. Para ello, es preferible desconectar la alimentación de la red eléctrica.

Acerca de 5):
- Considerar la frecuencia de precarga permitida (ver Manual de producto correspondiente).

Acerca de 6):
- Comprobar la capacidad total del circuito intermedio y, dado el caso, reducirla de acuerdo con la capacidad del circuito intermedio máxima permitida (ver Manual de producto correspondiente).

Acerca de 7):
- Interconectar el aviso de Listo para servicio de la alimentación (r0863.0) en la lógica de habilitación de los accionamientos conectados en este circuito intermedio.

Acerca de 8):
- Comprobar la interconexión del contactor de red externo. El contactor de red debe estar abierto durante la descarga rápida del circuito intermedio.

Acerca de 9):
- Comprobar el circuito intermedio para detectar defecto a tierra o cortocircuito.

F06010 Alimentación: Etapa de potencia EP 24 V falta durante funcionamiento

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La habilitación de impulsos vía borne EP del Line Module (X21.3, X21.4) se ha anulado durante el funcionamiento.
Nota:
EP: Enable Pulses (habilitación de impulsos)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - No abrir el interruptor de red durante el funcionamiento sino con impulsos bloqueados.
- Comprobar el cableado del borne EP (X21.3, X21.4) del Line Module y descartar problemas de falsos contactos.

F06050 Alimentación: El modo Smart no es soportado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, S_INF
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La etapa de potencia no soporta el modo de operación Smart Mode.
Ayuda: - Ajustar el tiempo de muestreo adecuado 250 µs <= p0115[0] <= 400 µs (p. ej., ajustando p0112 y p0115 a ajuste de fábrica).
- Es necesario actualizar para Smart Mode el software y/o hardware de la etapa de potencia. La disponibilidad de la función Smart Mode se muestra en r0192.
- Con A_INF: desactivar Smart Mode con p3400.0 = 0 y activar la regulación de tensión con p3400.3 = 1. Con etapas de potencia de tipo libro (Booksize) debe tenerse en cuenta que, con una tensión de conexión de p0210 > 415 V en el ajuste prefijado, sólo es posible el Smart Mode. Si en la aplicación también se permiten tensiones en circuito intermedio mayores que 660 V, también se puede activar el régimen con tensión regulada por medio de p0280, p0210, p3400 y p3510. Es preciso observar las indicaciones relativas a p0210.
Ver también: r0192 (Etapa de potencia Propiedades firmware)

F06052 Alimentación: No se soporta la evaluación de la temperatura del filtro

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, S_INF
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La etapa de potencia no soporta la evaluación de la temperatura del filtro.
Esta propiedad (r0192.11) es necesaria para el uso de un Active Interface Module como filtro de red (p0220 = 41 ... 45).
Ayuda: Actualizar a la nueva versión el firmware de la etapa de potencia.
Ver también: r0192 (Etapa de potencia Propiedades firmware), p0220 (Alimentación Tipo de filtro de red)

F06100 Alimentación: Desconexión por subtensión en red

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: DES2 (DES1)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El valor filtrado (estacionario) de la tensión de red es inferior al umbral de fallo (p0283).
Condición de fallo: Uef < p0283 * p0210
Valor de fallo (r0949, coma flotante):
Tensión de red estacionaria actual.
Ver también: p0283 (Subtensión en red Umbral de desconexión)
Ayuda: - Comprobar la red.
- Comprobar la tensión de conexión (p0210).
- Comprobar el umbral (p0283).

A06105 (F) Alimentación: Subtensión en red

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El valor filtrado (estacionario) de la tensión de red es inferior al umbral de alarma (p0282).
Condición de alarma: Uef < p0282 * p0210
Valor de alarma (r2124, coma flotante):
Tensión de red estacionaria actual.
Ver también: p0282 (Subtensión en red Umbral de alarma)
Ayuda: - Comprobar la red.
- Comprobar la tensión de conexión (p0210).
- Comprobar el umbral de alarma (p0282).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F06200 Alimentación: Pérdida de una o varias fases de red

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, S_INF
Reacción: DES2 (DES1)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Pérdida o sobretensión en una o varias fases de red.
El fallo puede aparecer en dos estado operativos:
1. Durante la fase de conexión de la alimentación.
El ángulo de fase medido difiere de su valor correcto en un sistema trifásico, no es posible sincronizar el PLL.
El fallo aparece inmediatamente después de conectar si al operar con VSM las fases L1, L2, L3 en el VSM no concuerdan con las de la etapa de potencia.
2. Durante el funcionamiento de la alimentación.
Tras detectarse una caída de tensión o una sobretensión (considerar A06205) en una o varias fases de red ha aparecido un fallo dentro de 100 ms (ver otros avisos posibles). Normalmente, antes del aviso de error F06200 aparece al menos una vez la alarma A06205, cuyo valor indica la causa del fallo de red.
Causas probables del fallo:
- Sobretensión, caída de tensión o pérdida de fase de red con una duración superior a 10 ms.
- Sobrecarga con intensidad pico.
- Falta bobina de conmutación.

Ayuda: - Comprobar la red y los fusibles.
- Comprobar la conexión y tamaño de la bobina de conmutación.
- Comprobar y corregir la asignación de fases en VSM (X521 o X522) y en la etapa de potencia.
- Comprobar la carga.
- En caso de fallo durante el servicio, tener en cuenta los avisos de alarma previos A6205 con valores de alarma.
Ver también: p3463 (Alimentación Cambio de ángulo de red Detección pérdida de fase)

A06205 (F) Alimentación: Ranura de tensión en al menos una fase

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Detectada caída de tensión o sobretensión en una o varias fases de red durante el funcionamiento.
Como consecuencia, los impulsos se bloquean durante al menos 8 ms. Permanece la señalización Servicio de la alimentación en r0863.0, el bloqueo de impulsos debido el fallo de fase se muestra en r3405.2.
Valor de alarma (r2124, causa de la alarma con codificación por bit):
Bit 0: Desviación del ángulo de red (límite p3463) por fallo de red
Bit 2: Desviación de la corriente activa
Bit 3: Desviación de la frecuencia de red (límites: 115% * p0284, 85% * p0285)
Bit 4: Sobretensión en red (límite 120% * p0281 * p0210)
Bit 5: Subtensión en red (límite 20 % * p0210)
Bit 7: Error de la intensidad de pico
Bit 8: Smart Mode sin VSM (p3400.5 = 0): desviación del ángulo de red
Bit 9: Smart Mode: caída de la tensión del circuito intermedio
Bit 10: Smart Mode: Asimetría de las corrientes de red

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: En general, es válido cuando se produce el aviso de alarma:
- Comprobar la red y los fusibles.
- Comprobar la calidad y potencia de la red.
- Comprobar la carga.

Dependiendo del valor de alarma en r2124 es aplicable:
Bit 0 = 1: Se ha producido un fallo de red o el ajuste del regulador es defectuoso. Si la calidad de la red es deficiente o si hay frecuentes conmutaciones de red, puede aumentarse el límite p3463 según se necesite hasta que el valor de alarma deje de aparecer.
Bit 2 = 1: Se ha producido un fallo de red o el ajuste del regulador es defectuoso. Comprobar el ajuste del regulador y su carga.
Bit 3 = 1: Se ha producido un fallo de red. Si la calidad de la red es deficiente o si hay frecuentes conmutaciones de red, pueden aumentarse los límites p0284 y p0285 según se necesite hasta que el valor de alarma deje de aparecer.
Bit 4 = 1: Se ha producido una interrupción de red o una sobretensión en red.
Bit5 = 1: Se ha producido una interrupción de red o una subtensión en red.
Bit 7 = 1: Desconexión de la intensidad de pico por fallo de red o sobrecarga. Comprobar la carga.
Bit 8 = 1: Se ha producido un fallo de red.
Bit 9 = 1: Subtensión en red o sobrecarga. Comprobar la carga.
Bit 10 = 1: Interrupción de red en una fase de red como mínimo. Comprobar fusibles.
Ver también: r3405, p3463 (Alimentación Cambio de ángulo de red Detección pérdida de fase)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F06207 (N, A) Alimentación: Asimetría de corrientes de red

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La asimetría de las corrientes de las fases de red es excesiva.
La causa posible es la pérdida de una fase de red.

Ayuda:
- Comprobar la red y los fusibles.
- Comprobar la conexión y tamaño de la bobina de conmutación.
- Se tiene que observar la alarma previa A06205 así como el valor de alarma.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F06210 Alimentación: Suma de intensidades excesivamente alta

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La suma filtrada de las intensidades de fase (i1 + i2 + i3) es mayor que el 4 % de la intensidad máxima de la etapa de potencia (r0209).
Posibles causas:
- Hay un defecto a tierra en el circuito intermedio que provoca una alta intensidad suma (r0069.6). ¡La componente continua en las corrientes de red puede provocar daños/o la destrucción de la etapa de potencia, bobina de conmutación o filtro de red!
- No se ha realizado el ajuste del cero para la medida de intensidad (p3491, A06602).
- Medida de intensidad en etapa de potencia defectuosa.

Valor de fallo (r0949, coma flotante):
Suma filtrada de las intensidades de fase.

Ayuda:
- Buscar defectos a tierra de baja o alta impedancia en el circuito intermedio y eliminarlos.
- Aumentar el tiempo de vigilancia de la medida de offset de intensidad (p3491).
- Dado el caso, cambiar la etapa de potencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F06211 Alimentación: Suma de intensidades inadmisiblemente alta

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La suma filtrada de las intensidades de fase (i1 + i2 + i3) es inadmisiblemente alta. La suma de intensidades ha superado el umbral parametrizado para la vigilancia de defectos a tierra (p0287).
Posibles causas:
- Hay un defecto a tierra que provoca una suma de intensidades alta (r0069.6). ¡La componente continua en las corrientes de red puede provocar daños/o la destrucción de la etapa de potencia, bobina de conmutación o filtro de red!
- No se ha realizado el ajuste del cero para la medida de intensidad (p3491, A06602).
- La medida de intensidad en la etapa de potencia es defectuosa.
Valor de fallo (r0949, coma flotante):
Suma filtrada de las intensidades de fase.

Ayuda:
- Comprobar si hay un defecto a tierra en la red y, si es así, eliminarlo.
- Comprobar el umbral ajustado para la vigilancia de defectos a tierra (p0287).
- Dado el caso, cambiar la etapa de potencia.

A06215 (F) Alimentación: Suma de intensidades excesivamente alta

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La suma filtrada de las intensidades de fase (i1 + i2 + i3) es mayor que el 3% de la intensidad máxima de la etapa de potencia (r0209).
Posibles causas:
- Hay un defecto a tierra en el circuito intermedio que provoca una alta intensidad suma (r0069.6). ¡La componente continua en las corrientes de red puede provocar daños/o la destrucción de la etapa de potencia, bobina de conmutación o filtro de red!
- No se ha realizado el ajuste del cero para la medida de intensidad (p3491, A06602).
- Medida de intensidad en etapa de potencia defectuosa.
Valor de alarma (r2124, coma flotante):
Suma filtrada de las intensidades de fase.

Ayuda:
- Buscar defectos a tierra de baja o alta impedancia en el circuito intermedio y eliminarlos.
- Aumentar el tiempo de vigilancia de la medida de offset de intensidad (p3491).
- Dado el caso, cambiar la etapa de potencia.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06250 (F, N) Alimentación: Condensadores del filtro de red defectuosos en como mínimo una fase

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Detectado cambio de capacidad del filtro de red en como mínimo una fase.
Las tensiones e intensidades de fase del filtro de red medidas con un Voltage Sensing Module (VSM) muestran una desviación de las capacidades del filtro respecto al valor parametrizado en p0221.
Un cambio o defecto en los condensadores del filtro de red ocasiona el corrimiento de las frecuencias de resonancia, lo que puede provocar grandes daños en la instalación.
Valor de alarma (r2124, coma flotante):
La capacidad en µF (redondeada a un valor entero) calculada actual.
El 1.er decimal define el número de la fase (1, 2, 3) que tiene desviación de capacidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el valor de la capacidad de filtro parametrizado (p0221).
- Comprobar el correcto cableado del Voltage Sensing Module (VSM):
En las entradas 100 V/690 V del VSM deberán estar aplicadas las tensiones diferenciales u12 y u23; en las entradas 10 V deberán estar aplicadas las intensidades del filtro de red a través de un convertidor intensidad-tensión.
- Comprobar la desviación permitida en la capacidad del filtro (p3676).
- Comprobar la normalización de la medida de la tensión de red con el VSM (p3660).
- Comprobar la normalización de la medida de intensidad por el filtro con el VSM (p3670).
- Cambiar los condensadores del filtro de red; dado el caso también el filtro.
Ver también: p0221 (Alimentación Capacidad de filtro), p3660 (VSM Entrada Tensión de red Divisor de tensión), p3670 (VSM Entrada 10 V Ganancia transf. intensidad), p3676 (VSM Filtro de red Capacidad Umbral de alarma)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A06260 Alimentación: Temperatura demasiado alta en filtro de red

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La vigilancia de temperatura en el filtro de red ha respondido.
Si la temperatura permanece demasiado alta durante todo el tiempo de vigilancia, se produce el fallo F06261.
Nota:
La vigilancia de temperatura sólo está disponible para un Active Interface Module.

Ayuda: - Comprobar si el tipo de filtro de red ajustado en p0220[0] coincide con el filtro de red realmente conectado. Asegurar la conexión del filtro de red especificado para la alimentación utilizada o corregir el ajuste del tipo de filtro de red en p0220[0].
- En caso de filtros de red AIM (ver p0220), la vigilancia de temperatura es imprescindible. Asegurar la conexión correcta y segura del termostato del filtro de red con la entrada X21 de la alimentación.
- Reducir la temperatura ambiente del filtro de red.
- Reducir la carga de la alimentación o del módulo de filtro.
- Comprobar la magnitud de la tensión de red.
- El ventilador interno del módulo de filtro está dañado. Dado el caso, sustituya el ventilador.
- Termostato del módulo de filtro defectuoso. Dado el caso, sustituya el módulo de filtro.

F06261 Alimentación: Temperatura en filtro de red demasiado alta permanentemente

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Tras responder la vigilancia de temperatura, la temperatura en el filtro de red se ha superado durante largo tiempo.
Nota:
La vigilancia de temperatura sólo está disponible para un Active Interface Module (AIM).

Ayuda: - Comprobar si el tipo de filtro de red ajustado en p0220[0] coincide con el filtro de red realmente conectado. Asegurar la conexión del filtro de red especificado para la alimentación utilizada o corregir el ajuste del tipo de filtro de red en p0220[0].
- En caso de filtros de red AIM (ver p0220), la vigilancia de temperatura es imprescindible. Asegurar la conexión correcta y segura del termostato en el filtro de red con la entrada X21 de la alimentación.
- Reducir la temperatura ambiente del filtro de red.
- Reducir la carga de la alimentación o del filtro de red.
- Comprobar la magnitud de la tensión de red.
- El ventilador interno del filtro de red está dañado. Dado el caso, sustituya el ventilador.
- El termostato del filtro de red está dañado. Dado el caso, sustituya el filtro de red.

F06262 Alimentación: Termostato en filtro de red abierto al conectar

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Al conectar la alimentación, la temperatura en el filtro de red es demasiado alta. Se impide la conexión.

Ayuda: - Comprobar si el tipo de filtro de red ajustado en p0220[0] coincide con el filtro de red realmente conectado. Asegurar la conexión del filtro de red especificado para la alimentación utilizada o corregir el ajuste del tipo de filtro de red en p0220[0].
- En caso de filtros de red AIM (ver p0220), la vigilancia de temperatura es imprescindible. Asegurar la conexión correcta y segura del termostato en el filtro de red con la entrada X21 de la alimentación.
- La temperatura del filtro es excesivamente alta. Dejar que se enfríe el filtro de red.
- El ventilador interno del filtro de red está dañado. Dado el caso, sustituya el ventilador.
- El termostato del filtro de red está dañado. Dado el caso, sustituya el filtro de red.

F06300 Alimentación: Tensión de red excesiva al conectar

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Al conectar, la tensión de red eficaz Uef era tan grande que no es posible modo regulado sin sobrepasar la tensión máxima permitida en el circuito intermedio (p0280).
Condición de fallo: Uef * 1.5 > p0280.
Valor de fallo (r0949, coma flotante):
Menor tensión en circuito intermedio posible con la tensión de red actual.
Ver también: p0280 (Tensión en circuito intermedio máxima estacionaria)

Ayuda: - Comprobar la tensión de red.
- Comprobar la tensión en circuito intermedio máxima; dado el caso aumentarla (p0280).
- Comprobar la tensión de conexión y compararla con la tensión de red real (p0210).
- Comprobar si la etapa de potencia está dimensionada para la tensión de red presente.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos), p0280 (Tensión en circuito intermedio máxima estacionaria)

A06301 (F) Alimentación: Sobretensión en red

Valor de aviso: tensión de red: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El valor filtrado (estacionario) de la tensión de red eficaz Uef es superior al umbral de alarma (p0281).
Condición de alarma: Uef > p0281 * p0210.
Valor de alarma (r2124, coma flotante):
Tensión de red estacionaria actual.
Ver también: p0281 (Sobretensión en red Umbral de alarma)

Ayuda: - Comprobar la red.
- Comprobar la tensión de conexión (p0210).
- Comprobar el umbral de alarma (p0281).
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos), p0281 (Sobretensión en red Umbral de alarma)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F06310 (A) Alimentación: Tensión de conexión (p0210) parametrizada erróneamente

Valor de aviso: tensión de red: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Una vez acabada la precarga se ha calculado la tensión de red Uef en base a la tensión de circuito intermedio medida. La tensión Uef está fuera del rango de tolerancia de la tensión de red.
Para la banda de tolerancia es aplicable: 85 % * p0210 < Uef < 110 % * p0210.
Valor de alarma (r2124, coma flotante):
Tensión de red Uef aplicada.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)

Ayuda: - Comprobar la tensión de conexión parametrizada; cambiarla de ser necesario (p0210).
- Comprobar la tensión de red.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F06310 (A) Tensión de conexión (p0210) parametrizada erróneamente

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: En los equipos AC/AC, la tensión en circuito intermedio medida después de concluir la precarga está fuera del rango de tolerancia. Para la banda de tolerancia es aplicable: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
El fallo sólo puede confirmarse si el accionamiento está desconectado.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)
Ayuda: - Comprobar la tensión de conexión parametrizada; cambiarla de ser necesario (p0210).
- Comprobar la tensión de red.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F06310 (A) Tensión de conexión (p0210) parametrizada erróneamente

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: En los equipos AC/AC, la tensión en circuito intermedio medida después de concluir la precarga está fuera del rango de tolerancia: 1,16 * p0210 < r0070 < 1,6 * p0210.
El fallo sólo puede confirmarse si el accionamiento está desconectado.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)
Ayuda: - Comprobar la tensión de conexión parametrizada; cambiarla de ser necesario (p0210).
- Comprobar la tensión de red.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F06311 Alimentación: Tensión de conexión (p0210) errónea

Valor de aviso: tensión de red: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: DES2 (DES1)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El valor nominal de la tensión de red especificado en p0210 está fuera del rango de tensión nominal de la etapa de potencia.
Una vez acabada la precarga se ha calculado la tensión de red Uef actual en base a la tensión de circuito intermedio medida. Esta tensión Uef no está dentro de la banda de tolerancia ampliada alrededor de la tensión de red ajustada en p0210.
Para la banda de tolerancia ampliada es aplicable: 75% * p0210 < Uef < 120% * p0210
Valor de alarma (r2124, coma flotante):
Tensión de red Uef aplicada.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)
Ayuda: - Comprobar la tensión de conexión parametrizada; cambiarla de ser necesario (p0210).
- Comprobar la tensión de red.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)

F06320 Maestro/esclavo: Mando para el multiplexor de 4 canales no válido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Para el mando del multiplexor de 4 canales a través de la entrada de conector p3572 son válidos los valores 0, 1, 2 y 3.
En este caso se ha detectado un valor no válido. El mando permanece activo con el valor anterior.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Valor no válido para el mando del multiplexor.
Ver también: p3572 (Maestro/esclavo Consigna intensidad activa Multiplexor Selección)

Ayuda: - Comprobar la interconexión con el mando del multiplexor (CI: p3572).
- Comprobar el valor de señal de la fuente de señal de la interconexión BICO.
Ver también: p3572 (Maestro/esclavo Consigna intensidad activa Multiplexor Selección)

F06321 Maestro/esclavo: Mando del multiplexor de 6 canales no válido

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado un valor no válido en el mando del multiplexor de 6 canales a través de la entrada de conector p3577. Son válidos los valores 0, 1, 2, 3, 4 y 5. El mando permanece activo con el valor anterior.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Valor no válido del mando del multiplexor.
Ver también: p3577 (Maestro/esclavo Factor reparto intensidad Multiplexor Selección)

Ayuda: - Comprobar la interconexión con el mando del multiplexor (CI: p3577).
- Comprobar el valor de señal de la fuente de señal de la interconexión BICO.

A06350 (F) Alimentación: Frecuencia de red medida demasiado alta

Valor de aviso: frecuencia de red: %1

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La frecuencia de red f_red presente es superior al umbral de alarma parametrizado (f_red > p0211 * p0284).
La alarma puede aparecer en dos estado operativos:
1. Durante la fase de conexión de la alimentación.
Consecuencia:
Se interrumpe la sincronización de la sección de alimentación con la red y se arranca de nuevo.
2. Durante el funcionamiento de la alimentación.
Consecuencia:
La alimentación continúa en el estado Servicio; se emite la alarma A6350. Esto es síntoma de un fallo grave.
Valor de alarma (r2124, coma flotante):
Frecuencia de red actualmente determinada.
Ver también: p0284 (Sobrefrecuencia de red Umbral de alarma)

Ayuda: - Comprobar la frecuencia de res parametrizada; cambiarla de ser necesario (p0211).
- Comprobar el umbral de alarma (p0284).
- Comprobar conexión de red.
- Comprobar la calidad de la red.
Ver también: p0211 (Frec. nominal red), p0284 (Sobrefrecuencia de red Umbral de alarma)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06351 (F) Alimentación: Frecuencia de red medida demasiado baja

Valor de aviso: frecuencia de red: %1

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La frecuencia de red f_red presente es inferior al umbral de alarma parametrizado (f_red < p0211 * p0285).
La alarma puede aparecer en dos estado operativos:
1. Durante la fase de conexión de la alimentación.
Consecuencia:
Se interrumpe la sincronización de la sección de alimentación con la red y se arranca de nuevo.
2. Durante el funcionamiento de la alimentación.
Consecuencia:
La alimentación continúa en el estado Servicio; se señaliza la alarma A06351. Esto es síntoma de un fallo grave.
Valor de alarma (r2124, coma flotante):
Frecuencia de red actualmente determinada.
Ver también: p0285 (Subfrecuencia de red Umbral de alarma)

Ayuda: - Comprobar la frecuencia de res parametrizada; cambiarla de ser necesario (p0211).
- Comprobar el umbral de alarma (p0285).
- Comprobar conexión de red.
- Comprobar la calidad de la red.
Ver también: p0211 (Frec. nominal red), p0285 (Subfrecuencia de red Umbral de alarma)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06400 Alimentación: Identificación de datos de red seleccionada/activa

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La identificación de datos de red está seleccionada o activa.
Con ocasión de la próxima habilitación de impulsos se mide la inductancia de la red y la capacidad del circuito intermedio.
Ver también: p3410 (Alimentación Tipo de identificación)

Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras finalizar la medición.

A06401 Alimentación: Identificación de datos/modo Test de transformador seleccionado/activo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha seleccionado o activado una identificación de los datos del transformador o un modo Test del transformador.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
11: Identificación 1 de los datos del transformador seleccionada (determinación automática de la inductancia magnetizante).
12: Identificación 2 de los datos del transformador seleccionada (determinación automática del desplazamiento de fase del transformador y de la corrección de la ganancia).
13: Identificación 3 de los datos del transformador seleccionada (determinación de la inductancia dispersa total del transformador durante una identificación de los datos de red).
101: Modo Test 1 seleccionado.
102: Modo Test 2 seleccionado.
Ver también: p5480 (Transformador Magnetización Modo)

Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras acabar la identificación

F06500 Alimentación: Sincronización con red no posible

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La sincronización con la red no es posible dentro del tiempo de vigilancia.
Se ha interrumpido repetidas veces la sincronización de la sección alimentación con la red por frecuencia de red demasiado alta o baja.
Tras 20 intentos se interrumpe la sincronización y, con ello, la operación de conexión.

Ayuda: - Comprobar la frecuencia de res parametrizada; cambiarla de ser necesario (p0211).
- Comprobar el ajuste de los umbrales (p0284, p0285).
- Comprobar conexión de red.
Si se utiliza un Voltage Sensing Module (VSM):
- Comprobar la conexión de la red a los bornes (X521, X522).
- Comprobar la activación del VSM (p0145, p3400).
- Comprobar la calidad de la red.
Nota:
En las etapas de potencia Chassis, la disponibilidad de medidas de tensión VSM correctas es condición sine qua non para la sincronización de la red.
Ver también: p0211 (Frec. nominal red), p0284 (Sobrefrecuencia de red Umbral de alarma), p0285 (Subfrecuencia de red Umbral de alarma)

A06502 (F, N) Alimentación: Durante la magnetización del transformador no se ha podido sincronizar con la red

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La sincronización con la red no es posible dentro del tiempo de vigilancia (p5481[2]).
Ayuda: - Comprobar el ajuste del valor umbral (p5485).
- Comprobar el ajuste del tiempo máximo (p5481[2]).
- Comprobar la calidad de la red.
Ver también: p5481 (Trafo Magnetiz. Tiempo aceleración/Tiempo de rebote/Timeout), p5485 (Transformador Magnetización Umbral de tensión)
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A06601 (F) Alimentación: Medida de offset de intensidad interrumpida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Defecto en la medida de intensidad o presencia de corriente continua durante la medida del offset.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Durante el tarado del offset de intensidad ha aparecido una intensidad de fase excesiva.
2. El offset de intensidad medido es superior al 3 % de la intensidad de transformador máxima permitida (p. ej. debido a un defecto a tierra en el circuito intermedio).
Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Posible remedio si falta contactor de red: Conectar la red un tiempo suficientemente largo antes de DES1 = 1.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Defecto en la medida de intensidad o presencia de corriente continua durante la medida del offset.
- Buscar defecto a tierra en circuito intermedio.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06602 (F) Alimentación: Medida de offset de intensidad no posible

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Tras un DES1 = 1, antes de cerrar el contactor de red no ha podio realizarse una medición del offset de intensidad dentro del tiempo de vigilancia (p3491). Los offsets de intensidad se ponen a 0.
Ver también: p3491 (Alimentación Medida de offset de I Tiempo de vigilancia)

Ayuda: - Buscar defecto a tierra en circuito intermedio. ¡Un defecto a tierra puede destruir componentes!
- Comprobar el ajuste del tiempo de vigilancia; dado el caso aumentarlo (p3491). Para lograr una medición válida se requiere una intensidad mínima de 100 ms (p3491 > 100 ms).
Atención:
Sin una medición válida, con determinadas circunstancias se reduce la calidad de regulación de la tensión en el circuito intermedio.
Ver también: p3491 (Alimentación Medida de offset de I Tiempo de vigilancia)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F06700 (A) Alimentación: Maniobrar contactor de red bajo carga

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: NINGUNA (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Si llega una orden CON, se deberá maniobrar bajo carga el contactor de red de la alimentación.

Ayuda: - No cargar el circuito intermedio si la unidad de alimentación no señaliza Servicio (r0863.0 = 1).
- Tras una desconexión de la alimentación deberán desconectarse todas las etapas de potencia conectadas al circuito intermedio. Para ello es necesario interconectar adecuadamente la señalización Servicio de la unidad de alimentación (r0863.0).

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A06800 (F) Alimentación: Tensión en circuito intermedio máxima estacionaria alcanzada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La consigna de tensión en circuito intermedio ha alcanzado la tensión estacionaria máxima parametrizada en p0280.
El regulador de reserva de tasa de modulación eleva la tensión en el circuito intermedio por las razones siguientes:
- Reserva de tasa de modulación insuficiente (p3480).
- Tensión de red excesiva.
- Tensión de conexión parametrizada demasiado baja (p0210).
- Consigna excesiva de corriente reactiva en red.

Ayuda: - Comprobar el ajuste de la tensión de conexión (p0210).
- Buscar sobretensión en la red.
- Reducir la reserva de tasa de modulación (p3480).
- Reducir la consigna de corriente reactiva.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos), p0280 (Tensión en circuito intermedio máxima estacionaria), p3480 (Alimentación Índice modulación Límite)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06810 (F) Alimentación: Tensión en circuito intermedio Umbral de alarma

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La tensión del circuito intermedio ha bajado del umbral de alarma durante el servicio. El umbral de alarma resulta de la suma de p0279 y r0296.
Posibles causas:
- Caída de tensión de red u otro fallo de red.
- Sobrecarga de la alimentación.
- En Active Line Module: regulador mal parametrizado.
Ver también: p0279 (Tensión del circuito intermedio Offset Umbral de alarma), r0296 (Tensión en circuito intermedio Umbral de subtensión)

Ayuda:
- Comprobar la tensión de red y la calidad de la red.
- Reducir la toma de potencia, evitar cambios en escalón de la carga.
- En Active Line Module: adaptar la parametrización del regulador (p. ej., identificación de red automática (p3410 = 4, 5)).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06849 Alimentación: Modo Cortocircuito activo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El secuenciador del regulador de histéresis de intensidad ha detectado un cortocircuito (r5452, r5522). La tensión de red (r5444[0], r5512[0]) está por debajo del límite de tensión de cortocircuito (p5459[2], p5529[2]) y la limitación de intensidad está activa (r5402.3=1, r5502.3=1).
Nota:
El límite de intensidad activo resulta de la sobreintensidad parametrizada (p5453) y del ancho de histéresis (p5454).

Ayuda:
- Comprobar la parametrización del regulador de histéresis de intensidad (p5453).
- Comprobar posible cortocircuito en los cables de red.
Ver también: r5452 (Regulador de histéresis de intensidad Secuenc. Palabra estado), p5453 (Regulador de histéresis de intensidad Sobreintensidad Límite)

F06850 Alimentación: Cortocircuito presente demasiado tiempo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se ha sobrepasado la duración máxima permitida (p5458[1], p5528[1]) para el cortocircuito. No se ha podido aclarar el cortocircuito dentro de dicho tiempo.

Ayuda:
- Comprobar la parametrización del tiempo mínimo (p5458[1], p5528[1]).
- Comprobar la red y los fusibles.
Ver también: p5458 (Regulador histéresis intensidad Tiempo mínimo Estado operativo), p5528 (Respaldo de red dinámico Tiempo mínimo Estado operativo)

F06851 Alimentación: Rebasado el umbral de detección de red aislada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF

Reacción: DES2 (NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se ha rebasado por lo menos un umbral de la vigilancia de frecuencia/tensión en la detección de red aislada.
El rebase ha durado más que el tiempo de desconexión mínimo (p5545[0]).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
Palabra de estado (r5542).

Ayuda:
- Comprobar la red.
- Comprobar la parametrización de la detección de red aislada (p5543, p5544).
Ver también: r5542 (Vigilancia de red Palabra de estado), p5543 (Vigilancia de red Umbral de tensión), p5544 (Vigilancia de red Umbral de frecuencia), p5545 (Vigilancia de red Tiempos)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F06855 Alimentación: La vigilancia de filtro de red ha respondido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un valor umbral del filtro de red, parametrizado en p3678, se ha superado o no se ha alcanzado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Umbral de tensión vigilancia de tensión alfa/beta no alcanzado (p3678[0]).
1: Umbral de tensión superado (p3678[1]).
2: Umbral de tensión de la vigilancia de tensión de línea no alcanzado (p3678[0]).
Ver también: p3678 (Vigilancia de filtro Umbrales), p3679 (Transformador Vigilancia de filtro Tiempos)
Ayuda: - Comprobar la parametrización de los umbrales para la vigilancia de filtro (p3678).
- Comprobar el filtro.
Con valor de fallo = 0:
- Comprobar la parametrización del tiempo de filtro de la vigilancia de tensión (3679[0]).
Con valor de fallo = 1:
- Comprobar la parametrización del tiempo mínimo de la vigilancia de intensidad (3679[1]).

A06860 Alimentación: No es posible activar el módulo de función

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La activación del módulo de función no es posible. La etapa de potencia utilizada no dispone de la característica "etapa de mando con regulación del límite de intensidad" (p0192.19).
Módulo de función afectado, ver código de fallo r0949 (el valor del r0949 equivale al bit del parámetro p0108).
r0949=7 Módulo de función "Respaldo de red dinámico"
r0949=12 Módulo de función "Regulación de estatismo de red"
Ver también: r0192 (Etapa de potencia Propiedades firmware), p5401 (Regulación de estatismo de red Activación)
Ayuda: - Comprobar si la etapa de potencia utilizada dispone de la característica "etapa de mando con regulación del límite de intensidad" (p0192.19).
- Dado el caso, sustituir la etapa de mando utilizada por una etapa de mando que disponga de la característica "etapa de mando con regulación del límite de intensidad".

A06900 (F) Braking Module: Fallo (1 -> 0)

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El Braking Module señaliza "Fallo (1 -> 0)" a través del borne X21.4 (forma constructiva "Booksize") o del borne X21.5 (forma constructiva "Chassis").
Esta señal se interconecta a través de la entrada de binector p3866[0...7].
Ver también: p3866 (Braking Module Fallo)
Ayuda: - Reducir las operaciones de frenado.
- Comprobar la entrada de binector p3866[0...7] y el cableado del borne X21.4 (forma constructiva "Booksize") o del borne X21.5 (forma constructiva "Chassis").
Reacción a F: NINGUNA (DES2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A06901 Braking Module: Prealarma Desconexión I2t

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El Braking Module señaliza "Prealarma Desconexión por I2t" a través del borne X21.3.
Esta señal se interconecta vía la entrada de binector p3865[0...7].
Nota:
La prealarma Desconexión I2t sólo es posible en la forma constructiva "Booksize". En la forma constructiva "Chassis" no se soporta esta función.

Ayuda: - Reducir las operaciones de frenado.
- Comprobar la entrada de binector p3865[0...7] y el cableado del borne X21.3 del Braking Module respectivo.

A06904 (N) Braking Module interno está bloqueado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: B_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El Braking Module interno se ha bloqueado a través de la entrada de binector p3680 = señal 1.
En estado bloqueado no puede disiparse ninguna energía a través de la resistencia de freno.
Ver también: p3680 (Bloquear Braking Module interno)
Ayuda: Desbloquear el Braking Module interno (BI: p3680 = señal 0).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A06905 Braking Module interno Desconexión I2t Alarma

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: B_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El Braking Module interno emite una alarma debido a un valor I2t demasiado alto.
Se ha alcanzado el 80% del máximo ciclo de trabajo de la resistencia de freno.
Nota:
Este aviso también se visualiza mediante BO: p3685.
Ver también: r3685 (Digital Braking Module Prealarma Desconexión I2t)
Ayuda: Reducir las operaciones de frenado.

F06906 (A) Braking Module interno Fallo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: B_INF
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El Braking Module interno emite un fallo debido a sobreintensidad o a un valor I2t demasiado alto y, por tanto, está bloqueado.
Nota:
Este aviso también se visualiza mediante BO: p3686.
Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
Bit 0 = 1: Rebase de I2t
Bit 1 = 1: Sobreintensidad
Ver también: r3686 (Digital Braking Module Fallo)
Ayuda: Reducir las operaciones de frenado.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F06907 Braking Module interno Sobretemperatura

Valor de aviso: -
Objeto accto.: B_INF
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El sensor de temperatura conectado de la resistencia de freno señaliza sobretemperatura.
El Braking Module sigue estando activo. Si la sobretemperatura se mantiene durante más de 60 s, se emite el fallo F06908 y se desconecta el Braking Module.
Ver también: r3687 (Digital Braking Module Prealarma Sobretemperatura)

Ayuda: - Reducir la temperatura en el sensor.
- Comprobar la conexión del sensor de temperatura.

F06908 Braking Module interno Desconexión por sobretemperatura

Valor de aviso: -

Objeto accto.: B_INF

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Desconexión del Braking Module por sobretemperatura en el sensor de temperatura de la resistencia de freno.
El sensor indica sobretemperatura durante más de 60 s.
Ver también: r3688 (Braking Module interno Desconexión por sobretemperatura)

Ayuda: - Reducir la temperatura en el sensor.
- Comprobar la conexión del sensor de temperatura.

F06909 Braking Module interno Fallo Uce

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: B_INF

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La caída de la tensión colector-emisor (Uce) causa un fallo Uce y la desconexión.
Ver también: r3689 (Digital Braking Module Fallo Uce)

Ayuda: - Realizar un POWER ON (apagar y volver a encender).
- Sustituir el equipo.

A06921 (N) Resistencia de freno Desequilibrio de fases

Valor de aviso: -

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Las tres resistencias del chopper de frenado no son simétricas.

Ayuda: - Comprobar los cables de las resistencias de freno.
- Aumentar p1364.
Ver también: p1360 (Chopper de freno Resistencia freno frío), p1362 (Chopper de freno Umbral de activación), r1363 (Chopper de freno Tensión de salida), p1364 (Chopper de freno Resistencia Asimetría)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F06922 Resistencia de freno Pérdida de fase

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Pérdida de fase de una resistencia de freno detectada.
Valores de fallo:
11 = Fase U
12 = Fase V
13 = Fase W
Ver también: p3235 (Aviso de pérdida de fase del motor Tiempo de vigilancia)

Ayuda: Comprobar los cables de las resistencias de freno.
Ver también: p1360 (Chopper de freno Resistencia freno frío), p1362 (Chopper de freno Umbral de activación), r1363 (Chopper de freno Tensión de salida), p1364 (Chopper de freno Resistencia Asimetría)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07011 Accto: Motor Sobretemperatura

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: KTY:
La temperatura en el motor ha superado el umbral de fallo (p0605) o ha transcurrido la temporización (p0606) después de superarse el umbral de alarma (p0604).
PTC, NC bimetal:
Se ha superado el umbral de disparo de 1650 ohmios (para SME p4600..p4603 o para TM120 p4610..p4613 = 10 ó 30) o ha finalizado la temporización (p0606) después de rebasarse 1650 ohmios (para SME p4600..p4603 o para TM120 p4610..p4613 = 12 ó 32).
Posibles causas:
- El motor está sobrecargado.
- La temperatura ambiente en el motor es demasiado alta.
- PTC/NC bimetal: Rotura de hilo o sensor no conectado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
200: El modelo de motor I2t señaliza sobretemperatura (p0612.0 = 1, p0611 > 0).
Número del canal de temperatura que provoca el aviso (en SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
Ver también: p0604 (Temperatura del motor Umbral de alarma), p0605 (Temperatura del motor Umbral de fallo), p0606 (Temperatura en motor Temporización)

Ayuda: - Reducir la carga del motor.
- Comprobar la temperatura ambiente y la ventilación del motor.
- Comprobar el cableado y la conexión del PTC o el NC bimetal.
Ver también: p0604 (Temperatura del motor Umbral de alarma), p0605 (Temperatura del motor Umbral de fallo), p0606 (Temperatura en motor Temporización)

F07011 Accto: Motor Sobretemperatura

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: KTY o no hay sensor:
La temperatura medida en el motor o la temperatura del modelo ha superado el umbral de fallo (p0605) o ha transcurrido la temporización (p0606) después de superarse el umbral de alarma (p0604).
Se produce la reacción parametrizada en p0610.
PTC o NC bimetal:
Se ha superado el umbral de disparo de 1650 ohmios o se ha abierto el contacto NC y ha transcurrido la temporización (p0606). Se produce la reacción parametrizada en p0610.
Posibles causas:
- El motor está sobrecargado.
- La temperatura ambiente en el motor es demasiado alta.
- PTC/NC bimetal: Rotura de hilo o sensor no conectado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
200: El modelo de motor I2t señaliza sobretemperatura (p0612.0 = 1, p0611 > 0).
Número del canal de temperatura que provoca el aviso (en SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
Ver también: p0604 (Temperatura del motor Umbral de alarma), p0605 (Temperatura del motor Umbral de fallo), p0606 (Temperatura en motor Temporización), p0610 (Sobretemperatura en motor Reacción)

Ayuda: - Reducir la carga del motor.
- Comprobar la temperatura ambiente y la ventilación del motor.
- Comprobar el cableado y la conexión del PTC o el NC bimetal.
Ver también: p0604 (Temperatura del motor Umbral de alarma), p0605 (Temperatura del motor Umbral de fallo), p0606 (Temperatura en motor Temporización)

A07012 (N) Accionamiento: Sobretemperatura del modelo de motor I2t

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El modelo de motor térmico I2t (para motores síncronos) ha detectado el rebase del umbral de alarma de temperatura.
Ver también: r0034 (Tasa carga motor), p0605 (Temperatura del motor Umbral de fallo), p0611 (Constante de tiempo térmica del modelo de motor I2t)

Ayuda:
- Comprobar la carga del motor y, dado el caso, reducirla.
- Comprobar la temperatura ambiente del motor.
- Comprobar la constante de tiempo térmica p0611.
- Comprobar el umbral de fallo de sobretemperatura p0605 (= umbral de alarma para modelo de motor I2t, ver p0612).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A07015 Accto: Sensor de temperatura en motor Alarma

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha detectado un error al evaluar la señal del sensor de temperatura ajustado en p0600 y p0601.
Con el fallo se arranca la temporización definida en p0607. Si el problema permanece tras dicha temporización, entonces se emite el fallo F07016, pero como muy pronto 50 ms después de la alarma A07015.
Posibles causas:
- Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).

Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
- Con SME/TM120 seleccionado (p0601 = 10, 11) se aplica:
Número del canal de temperatura que origina el aviso.

Ayuda:
- Comprobar la correcta conexión del sensor.
- Comprobar la parametrización (p0600, p0601).

Ver también: r0035, p0600, p0601, p0607

F07016 Accto: Sensor de temperatura en motor Fallo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado un error al evaluar la señal del sensor de temperatura ajustado en p0600 y p0601.
Posibles causas:
- Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).

Nota:
Si está presente la alarma A07015 se arranca la temporización definida en p0607. Si el problema permanece tras dicha temporización, entonces se emite el fallo F07016, pero como muy pronto 50 ms después de la alarma A07015.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
- Con SME/TM120 seleccionado (p0601 = 10, 11) se aplica:
Número del canal de temperatura que origina el aviso.

Ver también: p0607 (Fallo sensor de temperatura Temporización)

Ayuda:
- Comprobar la correcta conexión del sensor.
- Comprobar la parametrización (p0600, p0601).
- Motores asíncronos: Desconectar error en sensor de temperatura (p0607 = 0).

Ver también: r0035, p0600, p0601, p0607

F07080 Accto: Parámetros de regulación erróneos

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Los parámetros de la regulación están mal ajustados (p. ej. p0356 = L_dispersa = 0).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
El valor de fallo incluye el número de parámetro afectado.
Los números de parámetros siguientes aparecen como valores de fallo sólo en accionamientos vectoriales.
p0310, en motores síncronos: p0341, p0344, p0350, p0357
Los números de parámetros siguientes no aparecen como valores de fallo sólo en motores síncronos.
p0354, p0358, p0360
Ver también: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082, p1300

Ayuda: Modificar el parámetro especificado en el valor de fallo (r0949) (p. ej. p0640 = límite de intensidad > 0).
Ver también: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082

F07082 Macro: Ejecución imposible

Valor de aviso: causa del fallo: %1, info adicional: %2, nº provisional de parámetro: %3

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Esta macro no puede ejecutarse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ccccbbaa hex:
cccc = número provisional de parámetro, bb = información adicional, aa = causa del fallo
Causas de fallo en el propio parámetro de disparo:
19: Archivo llamado no válido para el parámetro de disparo.
20: Archivo llamado no válido para el parámetro 15.
21: Archivo llamado no válido para el parámetro 700.
22: Archivo llamado no válido para el parámetro 1000.
23: Archivo llamado no válido para el parámetro 1500.
24: El tipo de datos de un TAG es incorrecto (p. ej., el índice, número o bit no es U16).
Causas de fallo en parámetros que deben ajustarse:
25: ErrorLevel tiene un valor indefinido.
26: Mode tiene un valor indefinido.
27: En el Tag Value se ha entrado un valor como string que no es "DEFAULT".
31: Tipo de objeto de accionamiento entrado es desconocido.
32: No se ha podido encontrar ningún dispositivo para el número de objeto de accionamiento determinado.
34: Se ha llamado de forma recursiva un parámetro de disparo.
35: No está permitido modificar el parámetro usando una macro.
36: Ha fallado la comprobación de la descripción del parámetro; parámetro de sólo lectura, no existente; tipo de datos erróneo, rango de valores o asignación erróneos.
37: No ha podido determinarse el parámetro fuente de una interconexión BICO.
38: Se ha ajustado un índice para un parámetro no indexado (o dependiente de CDS).
39: No se ha ajustado un índice para un parámetro indexado.
41: Una BitOperation sólo está permitida para parámetros con formato DISPLAY_BIN.
42: Para una BitOperation se ha ajustado un valor distinto de 0 ó 1, resp.
43: Ha fallado la lectura del parámetro a modificar con la BitOperation.
51: El ajuste de fábrica para DEVICE sólo puede ejecutarse en el DEVICE.
61: Ha fallado el ajuste de un valor.

Ayuda: - Comprobar el parámetro afectado.
- Comprobar el archivo de la macro y la interconexión BICO:
Ver también: p0015, p0700, p1000, p1500

F07083 Macro: Archivo ACX no encontrado

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El archivo ACX (macro) a ejecutar no se ha encontrado en el directorio correspondiente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro con el que comenzó la ejecución.
Ver también: p0015, p0700, p1000, p1500

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar si el archivo está guardado en el directorio correspondiente de la tarjeta de memoria.
Ejemplo:
Si se ajusta p0015 = 1501, el archivo ACX seleccionado debe encontrase en el siguiente directorio:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

F07084 Macro: Condición para WaitUntil no cumplida

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La condición de espera ajustada en la macro no se ha cumplido durante un cierto número de intentos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro afectado por la condición.
Ayuda: Comprobar y corregir la condición para el bucle WaitUntil.

F07085 Accto: Parámetros de mando/regulación modificados

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se han modificado forzosamente parámetros de mando/regulación por los siguientes motivos:
1. Han sobrepasado límites dinámicos debido a otros parámetros.
2. No pueden aplicarse debido a las propiedades no existentes del hardware reconocido.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro modificado.
340:
Se ha ejecutado el cálculo automático de los parámetros del motor y de regulación (p0340 = 1), pues la regulación vectorial se ha activado posteriormente como configuración (r0108.2).
Ver también: p0640, p1082, r1082, p1300, p1800
Ayuda: No necesario.
No es necesario cambiar ningún parámetro ya que los parámetros afectados han sido ya limitados adecuadamente.

F07086 Conmutación de unidades: Infracción de límites de parámetros por cambio de valor de referencia

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha modificado un parámetro de referencia a nivel interno del sistema. Esto ha provocado que no haya podido escribirse, en los parámetros afectados, el valor ajustado en representación relativa (causa: p. ej., infracción del límite mínimo/máximo estático o aplicativo). Los valores de los parámetros se han ajustado al límite mínimo/máximo correspondiente infringido o bien se ha aplicado el ajuste de fábrica.
Valor de fallo (r0949, parámetro):
parámetro de diagnóstico r9450 para indicar los parámetros que no han podido calcularse de nuevo.
Ver también: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Ayuda: Comprobar y, si fuera el caso, corregir el valor de parámetro adaptado.
Ver también: r9450 (Cambio de valores de referencia Parámetros con cálculo fallido)

F07087 Accionamiento: Modo sin encóder con frecuencia de pulsación ajustada no es posible

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Con la frecuencia de pulsación ajustada (p1800) no es posible el modo sin encóder.
El modo sin encóder se activa bajo las condiciones siguientes:
- La velocidad de conmutación para el modo sin encóder (p1404) es menor que la velocidad de giro máxima (p0322).
- Se ha ajustado un tipo de regulación con modo sin encóder (p1300).
- Los fallos del encóder en motor originan una reacción de fallo con el modo sin encóder (p0491).
Ver también: p0491, p1300, p1404, p1800

Ayuda: Elevar la frecuencia de pulsación (p1800).
Nota:
En el modo sin encóder, la frecuencia de pulsación debe ser como mínimo igual de alta que la mitad del ciclo del regulador de intensidad (1/p0115[0]).

F07088 Conmutación de unidades: Infracción de los límites de parámetros debido a conmutación de unidades

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha lanzado una conmutación de unidades.
Son posibles causas de la infracción de un límite de parámetros:
- Al redondear un parámetro según sus decimales, se ha infringido el límite mínimo o máximo estático.
- Imprecisiones en el tipo de datos "FloatingPoint".
En estos casos, al producirse una infracción del límite mínimo, se redondea al alza; si la infracción ha sido del límite máximo, se redondea a la baja.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
parámetro de diagnóstico r9451 para indicar todos los parámetros cuyo valor ha debido adaptarse.
Ver también: p0100 (Motor IEC/NEMA), p0349 (Sistema de unidades Datos esquema equivalente motor), p0505 (Selección Sistema de unidades), p0595 (Selección de unidad tecnológica)

Ayuda: Comprobar y, si fuera el caso, corregir los valores de parámetro adaptados.
Ver también: r9451 (Conmutación de unidades Parámetros adaptados)

A07089 Conmutación de unidades: Activación módulo función bloqueada porque hay unidades conmutadas

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha intentado activar un módulo de función. Esto no está permitido si ya se han conmutado unidades.
Ver también: p0100 (Motor IEC/NEMA), p0349 (Sistema de unidades Datos esquema equivalente motor), p0505 (Selección Sistema de unidades)

Ayuda: Resetear al ajuste de fábrica las conmutaciones de unidades.

F07090 Accto: Límite de par superior menor que el inferior

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El límite de par superior es inferior al límite de par inferior.

Ayuda: Si el parámetro P1 se asocia a p1522 y el parámetro P2 a p1523, entonces es necesario asegurarse de que P1 >= P2.

F07100 Accto: Tiempos de muestreo no reseteables

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Al resetear los parámetros del accionamiento (p0976) no es posible resetear los tiempos de muestreo vía p0111, p0112, p0115.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Parámetro cuyo ajuste impide el reseteo de los tiempos de muestreo.
Ver también: r0110 (Tiempos base de muestreo)

Ayuda: - Seguir trabajando con los tiempos de muestreo ajustados.
- Antes de resetear los parámetros del accionamiento ajustar el ciclo base p0110[0] a su valor primitivo.
Ver también: r0110 (Tiempos base de muestreo)

F07110 Accto: Tiempos de muestreo no casan con el ciclo base

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Los tiempos de muestreo parametrizados no casan con el ciclo base.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
El valor de fallo define el parámetro afectado.
Ver también: r0110, r0111, p0115

Ayuda: Introducir tiempos de muestreo del regulador de intensidad idénticos a los de ciclo, p. ej. ajustando p0112. Para ello es necesario respetar el ciclo base seleccionado en p0111.
Los tiempos de muestreo en p0115 sólo pueden modificarse a mano en el modo "Experto" (p0112).
Ver también: r0110, r0111, p0112, p0115

A07140 Accionamiento: Tiempo de muestreo del regulador de intensidad no adecuado para cabezal

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El tiempo de muestreo parametrizado del regulador de intensidad para el cabezal es excesivo.

Ayuda: Ajustar un tiempo de muestreo igual o menor que el valor de r5034 (p0112, p0115).
Ver también: p0112, p0115, r5034

A07200 Accionamiento: Mando, orden CON pendiente

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La orden CON/DES1 está pendiente (sin señal 0).
La orden se modifica vía entrada de binector p0840 (CDS actual) o una palabra de mando bit 0 a través del mando.

Ayuda: Conmutar la señal a 0 vía entrada de binector p0840 (CDS actual) o una palabra de mando 0 a través del mando.

F07220 (N, A) Accto: Mando por PLC falta

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La señal "mando por PLC" se anula durante el funcionamiento.
- Cableado erróneo de la entrada de binector para "mando por PLC" (p0854).
- El PLC ha anulado la señal "mando por PLC".
- Se ha interrumpido la transferencia de datos por el bus de campo (maestro/accionamiento).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el cableado de la entrada de binector para "mando por PLC" (p0854).
- Comprobar la señal "mando por PLC" y, dado el caso, activarla.
- Comprobar la transferencia de datos por el bus de campo (maestro/accionamiento).
Nota:
Si este accionamiento debe seguir funcionando aunque se anule el "mando por PLC", entonces la reacción al fallo deberá parametrizarse a NINGUNA. o el tipo de aviso a Alarma.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07300 (A) Accto: Contactor de red Falta señal de respuesta

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: - El contactor de red no ha podido conectarse dentro del tiempo definido en p0861.
- El contactor de red no ha podido desconectarse dentro del tiempo definido en p0861.
- El contactor de red se ha desexcitado durante el funcionamiento.
- El contactor de red está conectado a pesar de que el convertidor está desconectado.
Ayuda: - Comprobar el ajuste de p0860.
- Comprobar el circuito de respuesta del contactor de red.
- Incrementar el tiempo de vigilancia en p0861.
Ver también: p0860 (Contc.red Señal respuesta), p0861 (Contactor de red Tiempo de vigilancia)
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07311 Bypass interruptor motor

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
Bit 1: Falta respuesta "cerrado" del interruptor.
Bit 2: Falta respuesta "abierto" del interruptor.
Bit 3: Respuesta del interruptor demasiado lenta.
Tras maniobrar se espera una respuesta positiva. Si la respuesta llega después del tiempo especificado, se produce desconexión por fallo.
Bit 6: Respuesta interruptor de accionamiento no es coherente con estado del bypass.
Al conectar o en staging (arranque por etapas o secuencial) está cerrado el interruptor del accionamiento.
Ver también: p1260 (Bypass Configuración), r1261 (Bypass Palabra de mando/estado), p1266 (Bypass Orden de mando), p1267 (Bypass Fuente de conmutación Configuración), p1269 (Bypass Interruptor Respuesta), p1274 (Bypass Interruptor Tiempo de vigilancia)
Ayuda: - Comprobar la transmisión de las señales de respuesta.
- Comprobar el interruptor.

F07312 Bypass interruptor de red

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
Bit 1: Falta respuesta "cerrado" del interruptor.
Bit 2: Falta respuesta "abierto" del interruptor.
Bit 3: Respuesta del interruptor demasiado lenta.
Tras maniobrar se espera una respuesta positiva. Si la respuesta llega después del tiempo especificado, se produce desconexión por fallo.
Bit 6: Respuesta interruptor de red no coherente con estado del bypass.
Al conectar o en staging (arranque por etapas o secuencial) está cerrado el interruptor de red sin que lo haya solicitado el bypass.
Ver también: p1260 (Bypass Configuración), r1261 (Bypass Palabra de mando/estado), p1266 (Bypass Orden de mando), p1267 (Bypass Fuente de conmutación Configuración), p1269 (Bypass Interruptor Respuesta), p1274 (Bypass Interruptor Tiempo de vigilancia)

Ayuda: - Comprobar la transmisión de las señales de respuesta.
- Comprobar el interruptor.

F07320 Accto: Rearranque automático interrumpido

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: - Se ha consumido el número especificado de intentos de rearranque (p1211), ya que dentro del tiempo de vigilancia (p1213) no han podido confirmarse los fallos. Con cada nuevo intento de arranque se decrementa el número de intentos de rearranque (p1211).
- No existe orden CON activa.
- Ha transcurrido el tiempo de vigilancia de la etapa de potencia (p0857).
- Al salir de la puesta en marcha o al acabar la identificación del motor o la optimización del regulador de velocidad no se rearranca automáticamente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Incrementar el número de intentos de rearranque (p1211). El número actual de intentos de rearranque se indica en r1214.
- Incrementar el tiempo de espera en p1212 y/o el tiempo de vigilancia en p1213.
- Aplicar orden CON (p0840).
- Incrementar el tiempo de vigilancia de la etapa de potencia o desconectar esta función (p0857).

F07320 Accto: Rearranque automático interrumpido

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: - Se ha consumido el número especificado de intentos de rearranque (p1211), ya que dentro del tiempo de vigilancia (p1213) no han podido confirmarse los fallos. Con cada nuevo intento de arranque se decrementa el número de intentos de rearranque (p1211).
- No existe orden CON activa.
- Ha transcurrido el tiempo de vigilancia de la etapa de potencia (p0857).
- Al salir de la puesta en marcha o al acabar la identificación del motor o la optimización del regulador de velocidad no se rearranca automáticamente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Incrementar el número de intentos de rearranque (p1211). El número actual de intentos de rearranque se indica en r1214.
- Incrementar el tiempo de espera en p1212 y/o el tiempo de vigilancia en p1213.
- Aplicar orden CON (p0840).
- Incrementar el tiempo de vigilancia de la etapa de potencia o desconectar esta función (p0857).
- Reducir el tiempo de espera para el reseteo del contador de arranques p1213[1] de modo que se registren menos errores en el intervalo de tiempo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07321 Accto: Rearranque automático activo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El automatismo de rearranque (WEA) está activo. Al restablecerse la red y/o tras eliminar las causas de fallos presentes se rearranca automáticamente el accionamiento. Se habilitan los impulsos y el motor comienza a girar.
Ayuda: - Dado el caso, bloquear el automatismo de rearranque (WEA) (p1210 = 0).
- Anulando la orden de conexión (BI: p0840), interrumpir dado el caso directamente la operación de rearranque.

A07329 (N) Accto: Estimador kT, característica kT(iq) o compensación de tensión no operativos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Una función del módulo de función "Regulación de par avanzada" (r0108.1) se ha activado, pero no tiene (plena) capacidad de funcionamiento.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1 ... 3: El estimador kT está activo (p1780.3 = 1) sin que funcione en el convertidor una compensación de errores de reproducción de tensión. Por esta razón está muy restringida la precisión de par.
1: El "valor final" de la compensación de errores de reproducción de tensión del convertidor es 0 (p1952).
2: El "offset de intensidad" de la compensación de errores de reproducción de tensión del convertidor es 0 (p1953).
3: La compensación de errores de reproducción de tensión del convertidor está desconectada (p1780.8 = 0).
4: Se ha activado el estimador kT (p1780.3 = 1), la característica kT(iq) (p1780.9 = 1) o la compensación de errores de reproducción de tensión (p1780.8 = 1) sin activar el módulo de función "Regulación de par avanzada" (con el módulo de función activado, se debe aplicar: r0108.1 = 1).
Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1, 2:
- Ejecutar la identificación de errores de reproducción de tensión en el convertidor (p1909.14 = 1, p1910 = 1).
- Ajustar los parámetros para compensar los errores de reproducción de tensión en el convertidor (p1952, p1953).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Activar la compensación de los errores de reproducción de tensión en el convertidor (p1780.8 = 1).
Rel. a valor de fallo = 4:
- Activar el módulo de función "Regulación de par avanzada" (r0108.1 = 1) o desactivar las correspondientes funciones (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07330 Rearranque al vuelo: Corriente de búsqueda medida demasiado baja

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante el rearranque al vuelo se ha determinado que es demasiado baja la corriente de búsqueda alcanzada. Posiblemente no está conectado el motor.
Ayuda: Comprobar los cables de conexión del motor.

F07331 Rearranque al vuelo: Función no soportada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: No es posible conectar sobre un motor ya girando. La función "Rearranque al vuelo" no es soportada en los casos siguientes:
Motores con excitación por imanes permanentes y con excitación independiente (PEM y FEM): Operación con característica U/f.
Motor con excitación por imanes permanentes (PEM): Operación sin encóder y sin conectar un Voltage Sensing Module (VSM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Anular la función "Rearranque al vuelo" (p1200 = 0).
- Cambiar modo de operación Lazo abierto/cerrado (p1300).
- Conectar el Voltage Sensing Module (VSM) (medida de tensión).

A07350 (F) Accto: Entrada medida parametrizada en salida digital

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El detector se ha conectado a una entrada/salida digital bidireccional y el borne está ajustado como salida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
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)
Relativo a la designación de bornes:
El primer nombre es aplicable a CU320; el segundo a CU305.

Ayuda: - Ajustar borne como entrada (p0728).
- Desactivar entrada medida p0488, p0489, p0580).

Reacción a F: DES1

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07400 (N) Accto: Regulador máxima tensión circuito intermedio activo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El regulador de la tensión en el circuito intermedio se ha activado debido al umbral superior (p1244).
Puede aparecer un error de regulación entre el valor de consigna y el real.
Ver también: r0056 (Palabra de estado Regulación), p1240 (Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración)

Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece de forma automática cuando el valor es claramente inferior al umbral superior.
En caso necesario, tomar las siguientes medidas:
- Utilizar un Braking Module o una unidad de realimentación.
- Incrementar los tiempos de deceleración (p1121, p1135).
- Desactivar el regulador de Vdc_máx (p1240 = 0).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A07400 (N) Accto: Regulador máxima tensión circuito intermedio activo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El regulador de la tensión en el circuito intermedio se ha activado por haberse sobrepasado el umbral superior (r1242, r1282).
Se incrementan automáticamente los tiempos de deceleración para mantener la tensión en el circuito intermedio (r0070) dentro de los límites permitidos. Aparece error de regulación entre valor de consigna y real.
Por ello, al desconectar el regulador de tensión de circuito intermedio la salida del generador de rampa se pone al valor de la velocidad real.
Ver también: r0056 (Palabra de estado Regulación), p1240 (Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración), p1280 (Regulador de Vdc o vigilancia de Vdc Configuración (U/f))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Si no se desea que intervenga el regulador:
- Incrementar los tiempos de deceleración.
- Desconectar regulador Vdc_max (p1240 = 0 con regulación vectorial, p1280 = 0 con control por U/f).
- S no deben modificarse los tiempos de deceleración:
- Aplicar un chopper o una unidad de realimentación.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07401 (N) Accto: Regulador máxima tensión circuito intermedio desactivado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El regulador de Vdc_max no puede mantener la tensión en el circuito intermedio (r0070) por debajo del límite (r1242, r1282), por lo que ha sido desconectado.
- La tensión de red supera permanentemente a la especificada para la etapa de potencia.
- El motor opera permanentemente en régimen generador debido a que es accionado por la carga.

Ayuda:
- Comprobar si la tensión de entrada está dentro del rango permitido.
- Comprobar si el ciclo de carga y los límites de la misma están dentro de los límites permitidos.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07402 (N) Accto: Regulador mínima tensión circuito intermedio activo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El regulador de la tensión en el circuito intermedio se ha activado debido al umbral inferior (p1248).
Puede aparecer un error de regulación entre el valor de consigna y el real.
Una causa posible puede ser p. ej., la caída de la red de alimentación.
Ver también: r0056 (Palabra de estado Regulación), p1240 (Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración), p1248 (Tensión en circuito intermedio Umbral inf.)

Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece de forma automática cuando el valor es claramente superior al umbral inferior.
En caso necesario, tomar las siguientes medidas:
- Comprobar la red y la alimentación.
- Reducir los tiempos de aceleración (p1120).
- Desactivar el regulador de Vdc_mín (p1240 = 0).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07402 (N) Accto: Regulador mínima tensión circuito intermedio activo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El regulador de la tensión en el circuito intermedio se ha activado por no alcanzar el umbral de conexión inferior (r1246, r1286).
Para respaldar el circuito intermedio se utiliza la energía cinética del motor. Con ello se frena el accionamiento.
Ver también: r0056 (Palabra de estado Regulación), p1240 (Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración), p1280 (Regulador de Vdc o vigilancia de Vdc Configuración (U/f))

Ayuda: La alarma desaparece tan pronto se restablezca la red de alimentación.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07403 (N, A) Accto: Umbral inferior de tensión en circuito intermedio alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La vigilancia de la tensión en circuito intermedio está activa (p1240 = 5, 6) y en el estado "Servicio" se ha alcanzado su umbral inferior (p1248).
Ayuda:
- Comprobar la tensión de red.
- Comprobar la alimentación.
- Reducir el umbral inferior de tensión en circuito intermedio (p1248).
- Desactivar la vigilancia de tensión en circuito intermedio (p1240 = 0).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07403 (N, A) Accto: Umbral inferior de tensión en circuito intermedio alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La vigilancia de la tensión del circuito intermedio está activa (p1240, p1280 = 5, 6) y, en el estado "Servicio", se ha alcanzado su umbral inferior (r1246, r1286).
Ayuda:
- Comprobar la tensión de red.
- Comprobar la alimentación.
- Adaptar la tensión de conexión de equipos (p0210) o el nivel de conexión (p1245, p1285).
- Desactivar la vigilancia de tensión en circuito intermedio (p1240, p1280 = 0).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07404 Accto: Umbral superior de tensión en circuito intermedio alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La vigilancia de la tensión en circuito intermedio está activa (p1240 = 4, 6) y en el estado "Servicio" se ha rebasado por defecto el umbral superior de ésta (p1244).
Ayuda:
- Comprobar la tensión de red.
- Comprobar el módulo de alimentación o el Braking Module.
- Aumentar el umbral superior de tensión en circuito intermedio (p1244).
- Desactivar la vigilancia de tensión en circuito intermedio (p1240 = 0).

F07404 Accto: Umbral superior de tensión en circuito intermedio alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La vigilancia de la tensión del circuito intermedio está activa (p1240, p1280 = 4, 6) y, en el estado "Servicio", se ha alcanzado su umbral superior (r1242, r1282).
Ayuda:
- Comprobar la tensión de red.
- Comprobar el módulo de alimentación.
- Adaptar la tensión de conexión del equipo (p0210).
- Desactivar la vigilancia de tensión en circuito intermedio (p1240, p1280 = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07405 (N, A) Accto: Respaldo cinético Velocidad mínima rebasada por defecto

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante el respaldo cinético se ha bajado de la velocidad mínima de giro (p1257 o bien p1297 en accionamientos vectoriales con control por U/f) sin que se haya restablecido la red.
Ayuda: Comprobar el umbral de velocidad de giro para el regulador de Vdc_mín (respaldo cinético) (p1257, p1297).
Ver también: p1257 (Umbral de velocidad de giro del regulador de Vdc_mín), p1297 (Regulador de Vdc_min Factor dinámico (U/f))
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07406 (N, A) Accto: Respaldo cinético Duración máxima sobrepasada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES3 (DES1, DES2, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha superado el tiempo máximo de respaldo (p1255 o bien p1295 en accionamientos vectoriales con control por U/f) sin que se haya restablecido la red.
Ayuda: Comprobar el umbral de tiempo para el regulador de Vdc_mín (respaldo cinético) (p1255, p1295).
Ver también: p1255 (Umbral de tiempo del regulador de Vdc_mín), p1295 (Regulador de Vdc_min Umbral de tiempo (U/f))
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A07409 Accto: Control por U/f Reg. limitación de intensidad activo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha activado el regulador de limitación de intensidad del modo Control por U/f por haberse superado el límite de intensidad
Ayuda: La alarma desaparece automáticamente después de adoptar alguna de las siguientes medidas:
- Aumentar el límite de intensidad (p0640).
- Reducir la carga.
- Ajustar rampas de aceleración más lentas para la velocidad de consigna.

F07410 Accto: Salida de regulador de corriente limitada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se presenta la condición "I_real = 0 y Uq_cons_1 más de 16 ms en límite", lo que puede tener las causas siguientes:
- Motor no conectado o contactor de motor abierto.
- No hay tensión en circuito intermedio.
- Motor Module defectuoso.

Ayuda:
- Conectar el motor o comprobar su contactor.
- Comprobar la tensión en circuito intermedio (r0070).
- Comprobar Motor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07410 Accto: Salida de regulador de corriente limitada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se presenta la condición "I_real = 0 y Uq_cons_1 más de 16 ms en límite", lo que puede tener las causas siguientes:
- Motor no conectado o contactor de motor abierto.
- Los datos del motor y la conexión (estrella/triángulo) de éste no casan.
- No hay tensión en circuito intermedio.
- Etapa de potencia defectuosa.
- No está activada la función "Rearranque al vuelo".

Ayuda:
- Conectar el motor o comprobar su contactor.
- Comprobar la parametrización del motor y el tipo de conexión (estrella/triángulo).
- Comprobar la tensión en circuito intermedio (r0070).
- Comprobar etapa de potencia.
- Activar la función "Rearranque al vuelo" (p1200).

F07411 Accto: Salida de regulador de flujo limitada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: No es posible alcanzar la consigna de flujo prescrita a pesar de que circula el 90 % de la intensidad máxima.
- Datos de motor erróneos.
- Los datos del motor y la conexión (estrella/triángulo) de éste no casan.
- Límite de intensidad ajustado demasiado bajo para el motor.
- Motor asíncrono (controlado sin encóder) en limitación por I2t.
- Motor Module demasiado pequeño.

Ayuda:
- Corregir los datos del motor.
- Comprobar el tipo de conexión del motor.
- Ajustar correctamente los límites de intensidad (p0640, p0323).
- Reducir la carga del motor asíncrono.
- Dado el caso, usar un Motor Module mayor.

F07412 Accto: Ángulo de conmutación erróneo (modelo de motor)

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Detectado un ángulo de conmutación erróneo que puede provocar realimentación positiva en el regulador de velocidad.
Posibles causas:
- El encóder en motor está mal calibrado respecto a la posición del campo magnético.
- El encóder en motor está dañado.
- El offset del ángulo de conmutación está mal ajustado (p0431).
- Los datos para calcular el modelo de motor están mal ajustados (p0356 (inductancia dispersa del estátor del motor) y/o p0350 (resistencia del estátor del motor) y/o p0352 (resistencia del cable)).
- La velocidad de conmutación para el modelo de motor es demasiado pequeña (p1752). La vigilancia actúa sólo por encima de la velocidad de conmutación .
- Con identificación de posición polar activada (p1982 = 1) la identificación polar ha determinado, dado el caso, un valor erróneo.
- La señal de velocidad del encóder de motor está perturbada.
- El lazo de regulación es inestable por parametrización errónea.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
SERVO:
0: La comparación del ángulo de posición polar dado por el encóder y el modelo de motor ha dado un valor excesivo (> 80° eléctricos).
1: -
VECTOR:
0: La comparación del ángulo de posición polar dado por el encóder y el modelo de motor ha dado un valor excesivo (> 45 ° eléctricos).
1: La señal de velocidad del encóder del motor ha cambiado en > p0492 dentro de un ciclo del regulador de intensidad.

Ayuda:
- Si se ha modificado el montaje del encóder, recalibrar éste de nuevo.
- Cambiar el encóder defectuoso en motor.
- Ajustar correctamente offset del ángulo de conmutación motor (p0431). Dado el caso, calcular mediante p1990.
- Ajustar correctamente la resistencia del estátor del motor, la resistencia del cable y la inductancia dispersa del estátor (p0350, p0352, p0356).

Calcular la resistencia del cable a partir de su sección y su longitud, comprobar la inductancia y la resistencia estatórica con la ayuda de la hoja de datos del motor, medir la resistencia estatórica, p. ej., con un multímetro y, en caso necesario, identificar nuevamente los valores con la identificación de los datos del motor en parada (p1910).
- Aumentar la velocidad de conmutación para el modelo de motor (p1752). Con p1752 > p1082 (velocidad máxima), la vigilancia está totalmente desactivada.
- Con identificación de posición polar activada (p1982 = 1) comprobar el método para la identificación de la posición polar (p1980) y obligar a una nueva identificación de la posición polar mediante selección y deselección (p1982 = 0 -> 1).

Nota:
En motores High Dynamic (1FK7xxx-7xxx), la vigilancia se debería desactivar, en su caso, en aplicaciones de alta intensidad.

F07413 Accto: Ángulo conmutación erróneo (identificación posición polar)

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Detectado un ángulo de conmutación erróneo que puede provocar realimentación positiva en el regulador de velocidad.
Dentro de la identificación de posición polar (p1982 = 2):
- Se ha determinado una diferencia respecto al ángulo del encóder > 45° eléctricos.

En VECTOR dentro de la calibración del encóder giratorio (p1990 = 2):
- Se ha determinado una diferencia respecto al ángulo del encóder > 6 ° eléctricos.

Ayuda:
- Ajustar correctamente offset del ángulo de conmutación motor (p0431).
- Tras cambiar el encóder recalibrar éste en el motor.
- Cambiar el encóder defectuoso en motor.
- Comprobar identificación de la posición polar. Si la identificación de la posición polar no es adecuada para este tipo de motor, desactivar la prueba de plausibilidad (p1982 = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07414 (N, A) accto: Número de serie de encóder modificado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: ENCÓDER (DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha cambiado el número de serie de un encóder en motor síncrono. El cambio se comprueba sólo en caso de encóders con número de serie (p. ej., encóder EnDat) y motores para montaje incorporado (p. ej., p0300 = 401) o no listados (p0300 = 2).
Causa 1:
Se ha cambiado el encóder.
Causa 2:
Primera puesta en marcha de un motor no listado, un motor para incorporar o un motor lineal.
Causa 3:
Se ha cambiado el motor con encóder incorporado y ajustado.
Causa 4:
El firmware se ha actualizado a una versión que comprueba el número de serie del encóder.

Ayuda: Rel. a causa 1, 2:
Realizar un ajuste automático usando la rutina de identificación de la posición polar. Confirmar el fallo. Iniciar, ajustando p1990 = 1, la identificación de la posición polar. Seguidamente comprobar la correcta ejecución de la identificación de la posición polar.
SERVO:
Si se ha seleccionado en p1980 un método de identificación de la posición polar y en p0301 no se ha elegido un tipo de motor con encóder ajustado en fábrica, entonces se activa automáticamente p1990.
ó:
Activar el ajuste por medio de p0431. Con ello se adopta automáticamente el número de serie.
ó:
Realizar el ajuste mecánico del encóder. Adoptar, ajustando p0440 = 1, el nuevo número de serie.
Rel. a causa 3, 4:
Adoptar, ajustando p0440 = 1, el nuevo número de serie.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

N07415 (F) Accto: Transferencia de offset ángulo conmutación en curso

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: NINGUNO

Causa: El offset del ángulo de conmutación se ha determinado automáticamente con p1990 = 1.
Este fallo provoca supresión de impulsos que son necesarios para determinar el offset del ángulo de conmutación según p0431.
Ver también: p1990 (Calibración del encóder Determinar offset ángulo conmutación)

Ayuda: Este fallo puede confirmarse sin necesidad de tomar otras medidas.

Reacción a F: DES2

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07416 Accto: Configuración Regulador de flujo

Valor de aviso: parámetro: %1, índice: %2, causa del fallo: %3

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La configuración del control de flujo (p1401) tiene incongruencias.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
ccbbaaaa hex
aaaa = parámetro
bb = índice
cc = causa del fallo
cc = 01 hex = 1 dec:
Magnetización rápida (p1401.6) para arranque suave (p1401.0).
cc = 02 hex = 2 dec:
Magnetización rápida (p1401.6) para control de establecimiento de flujo (p1401.2).
cc = 03 hex = 3 dec:
Magnetización rápida (p1401.6) para identificación de Rs tras rearranque (p0621 = 2).

Ayuda: Rel. a causa del fallo = 1:
- Desactivar el arranque suave (p1401.0 = 0).
- Desactivar la magnetización rápida (p1401.6 = 0).
Rel. a causa del fallo = 2:
- Desactivar el control de establecimiento de flujo (p1401.2 = 0).
- Desactivar la magnetización rápida (p1401.6 = 0).
Rel. a causa del fallo = 3:
- Reparametrizar la identificación de Rs (p0621 = 0, 1).
- Desactivar la magnetización rápida (p1401.6 = 0).

F07417 Accionamiento: Método de impulsos no coherente (modelo de motor)

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES2 (NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La evaluación de la respuesta de impulsos de test ha dado valores erróneos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0:
Durante el arranque se ha detectado una configuración no admisible del método de impulsos.
Posibles causas:
- El método de impulsos estaba seleccionado en primer lugar durante el arranque del sistema (p1750.5 = 1); sin embargo, el componente de la etapa de potencia no soporta el Oversampling de intensidad necesario (ver r0192.23). Por ese motivo p1750.0 se ha deseleccionado automáticamente.
10:
La respuesta de impulsos no es coherente repetidamente.
Posibles causas:
- Configuración errónea del componente de etapa de potencia.
- El componente de etapa de potencia está dañado.
20:
Con amplitud de impulsos determinada, la respuesta de impulsos medida es mucho mayor que el valor esperado.
Posibles causas:
- Han aparecido fuertes oscilaciones en el bucle de orientación.
- El motor está cortocircuitado para altas frecuencias (filtro de salida).
- El motor está dañado.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 0:
Una vez deseleccionado automáticamente primero el método de impulsos (p1750.5=0) resultan dos opciones:
- Confirmar el error y salvar el parámetro p1750.5 = 0 -> Renunciar al método de regulación orientado al campo hasta la parada; en su lugar, transición con baja velocidad en modo controlado.
- Actualizar el firmware de la etapa de potencia (mínimo V04.30) -> Está disponible el método de regulación orientado al campo hasta la parada.
Rel. a valor de fallo = 10:
Con selección activada del método de impulsos (p1750.5 = 1):
- Realizar un nuevo POWER ON conjunto (desconexión/conexión) de la Control Unit y de la etapa de potencia.
ó:
- Realizar un arranque manual en caliente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
Si no tiene éxito: sustituir el componente de etapa de potencia.
Rel. a valor de fallo = 20:
- Posiblemente se hayan desajustado parámetros del regulador (ajuste de fábrica, puesta en marcha).
- No se deben interconectar filtros entre motor y convertidor.
- Comprobar el motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07418 Accto: dinámica superior del regulador de intensidad posible

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa:
Ayuda:

F07420 Accto: Filtro de consigna de intensidad Frecuencia propia > frecuencia de Shannon

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Una de las frecuencias propias del filtro es superior a la frecuencia de Shannon.
La frecuencia de Shannon se calcula con la fórmula siguiente: 0.5 / p0115[0]
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtro 2 (p1663, p1665)
Bit 2: Filtro 3 (p1668, p1670)
Bit 3: Filtro 4 (p1673, p1675)
Bit 8 ... 15: Número del juego de datos (comenzando con cero)
Ayuda: - Reducir la frecuencia propia en numerador o denominador del filtro de consigna de intensidad afectado.
- Reducir el tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]).
- Desconectar el filtro afectado (p1656).

F07421 Accto: Frecuencia propia filtro de velocidad > Frecuencia de Shannon

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Una de las frecuencias propias del filtro es superior a la frecuencia de Shannon.
La frecuencia de Shannon se calcula con la fórmula siguiente: 0.5 / p0115[1]
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1 (p1417, p1419)
Bit 1: Filtro 2 (p1423, p1425)
Bit 4: Filtro de velocidad real (p1447, p1449)
Bit 8 ... 15: Número del juego de datos (comenzando con cero)
Ayuda: - Reducir el numerador o denominador de la frecuencia propia del filtro de consigna de velocidad afectado.
- Reducir el tiempo de muestreo del regulador de velocidad (p0115[1]).
- Desconectar el filtro afectado (p1413, p1414).

F07422 Accto: Modelo de referencia Frecuencia propia > frecuencia de Shannon

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La frecuencia propia del filtro del elemento PT2 para el modelo de referencia (p1433) es mayor que la frecuencia de Shannon.
La frecuencia de Shannon se calcula con la fórmula siguiente: 0.5 / p0115[1]
Ayuda: - Reducir la frecuencia propia del elemento PT2 para el modelo de referencia (p1433).
- Reducir el tiempo de muestreo del regulador de velocidad (p0115[1]).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07423 Accto: Filtro APC Frecuencia propia > frecuencia de Shannon

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Una de las frecuencias propias del filtro es superior a la frecuencia de Shannon.
La frecuencia de Shannon se calcula con la fórmula siguiente: 0.5 / (p0115[1] * x)
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1.1 (p3711, p3713), x = 1
Bit 4: Filtro 2.1 (p3721, p3723), x = p3706
Bit 5: Filtro 2.2 (p3726, p3728), x = p3706
Bit 8: Filtro 3.1 (p3731, p3733), x = p3707
Bit 9: Filtro 3.2 (p3736, p3738), x = p3707
Bit 16 ... 32: Número del juego de datos (comenzando con cero)

Ayuda: - Reducir el numerador o denominador de la frecuencia propia del filtro afectado.
- Reducir el tiempo de muestreo del regulador de velocidad (p0115[1]) o el submuestreo (p3706, p3707).
- Desconectar el filtro afectado (p3704).

A07424 Accto.: Condición operativa para APC inválida

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La función APC (Advanced Positioning Control) ha detectado una condición de servicio inválida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0 = 1:
APC se utiliza sin encóder.
Bit 1 = 1:
Existe un fallo del sistema de medida de carga para APC seleccionado con p3701. La función APC se desactiva.
Bit 2 = 1:
Existe un fallo del sistema de medida de carga para APC seleccionado con p3701. El desacoplamiento de pulsaciones se desactiva; es decir que se utiliza la velocidad de giro del sistema de medida de motor para la regulación de la velocidad de giro del motor.

Ayuda: Rel. a bit 0:
Utilizar la función APC sólo en el régimen con encóder.
Rel. a bits 1, 2:
Comprobar el sistema de medida de carga.

F07425 Accionamiento: Tiempo de vigilancia APC para límite de velocidad de giro transcurrido

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES1

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El límite (p3778) de la velocidad de giro/lineal se ha rebasado durante más tiempo del ajustado en el tiempo de vigilancia (p3779).
Nota:
APC: Advanced Positioning Control

Ayuda: - Comprobar el valor medido.
- Comprobar el límite y el tiempo de vigilancia (p3778, p3779).

F07426 (A) Regulador tecnológico Valor real limitado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El valor real interconectado a través de la entrada de conector p2264 para el regulador tecnológico ha alcanzado un límite.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Límite superior alcanzado.
2: Límite inferior alcanzado.

Ayuda: - Adaptar los límites a los niveles de señal (p2267, p2268).
- Comprobar la escala del valor real (p2264).
Ver también: p2264 (Regulador tecnológico Valor real), p2267 (Regulador tecnológico Límite superior Valor real), p2268 (Regulador tecnológico Límite inferior Valor real)

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07429 Accto: DSC sin encóder imposible

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se ha activado la función DSC (Dynamic Servo Control) a pesar de que no existe ningún encóder.
Ver también: p1191 (DSC Ganancia regulador posición KPC)

Ayuda: Si no hay ningún encóder y está interconectada la entrada de conector p1191 (DSC Ganancia de regulador de posición), entonces la entrada de conector p1191 debe tener señal 0.

F07430 Accionamiento: No es posible conmutar a modo con par controlado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Operando sin encóder no es posible conmutar a modo con par controlado (BI: p1501).

Ayuda: No conmutar al modo con par controlado.

F07431 Accto: No es posible conmutar a modo sin encóder

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En modo con control de par no es posible conmutar a modo sin encóder (p1404).

Ayuda: No conmutar al modo sin encóder.

F07432 Accionamiento: Motor sin protección de sobretensión

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En caso de fallo con velocidad máxima, el motor puede generar una sobretensión que puede provocar la destrucción del accionamiento.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Juego de datos de accionamiento (DDS) asociado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Para proteger de sobretensiones existen las siguientes posibilidades:
- Limitación de la velocidad máxima (p1082), y ninguna otra protección.
La velocidad máxima sin protección se calcula como sigue:
Motores síncronos giratorios: p1082 [1/min] <= 11.695 * p0297/p0316 [Nm/A]
Motores lineales: p1082[m/min] <= 73.484 * p0297/p0316 [N/A]
Motores síncronos giratorios en el convertidor de alta frecuencia: p1082 [1/min] <= 4.33165 * (-p0316 + raíz (p0316^2 + 4.86E-9 * (p0297 * r0313)^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF]) / (p0297 * r0313^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF])
Motor lineal en el convertidor de alta frecuencia: p1082 [m/min] <= 0.6894 * (-p0316 + raíz (p0316^2 + 1.91865E-7 * (p0297 * r0313 * 3.1415)^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF]) / (p0297 * r0313^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF])
Motores asíncronos giratorios en el convertidor de alta frecuencia: p1082 [1/min] <= Máximo (2.11383E5 / (r313 * raíz ((r0377 [mH] + r0382 [mH]) * r0234 [µF])); 0.6364*p0297*p0311[1/min] / p0304)
- Uso de un Voltage Protection Module (VPM) asociado a la función "Par desconectado con seguridad" (p9601, p9801) (sólo para motores síncronos).
Al utilizar un motor síncrono con VPM en el convertidor de alta frecuencia debe cumplirse: p1082 [1/min] <= p0348 * (r0377 + p0233) / p0233
En caso de defecto el VPM cortocircuita el motor. Como deben suprimirse los impulsos durante el cortocircuitado, es necesario cablear al VPM los bornes para la función "Par desconectado con seguridad" (STO).
Si se aplica un VPM es necesario ajustar p0643 = 1.
- Activa la protección de tensión interna (IVP) con p1231 = 3 (sólo para motores síncronos).
Ver también: p0643 (Protección de sobretensión en motores síncronos), p1231 (Cortocircuito de inducido/frenado corriente cont. Configuración)

F07433 Accto: Regulación con encóder imposible ya que el encóder no está desestacionado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La conmutación a regulación con encóder no es posible, ya que el encóder no se ha desestacionado.
Ayuda: - Comprobar si el firmware del encóder soporta la función "estacionar" (r0481.6 = 1).
- Actualizar el firmware.
Nota:
En motores de estátor largo (p3870.0 = 1) es aplicable:
El encóder debe haber terminado el desestacionamiento (r3875.0=1) antes de poder conmutar a regulación con el encóder. El encóder se desestaciona mediante la entrada de binector p3876 = señal 0/1 y permanece en este estado hasta la señal 0.

F07434 Accto: Cambio de sentido de giro imposible con impulsos habilitados

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Con los impulsos habilitados se ha conmutado a un juego de datos de accionamiento en el que está parametrizado otro sentido de giro (p1821).
Por principio sólo es posible cambiar el sentido de giro del motor mediante p1821 si los impulsos están bloqueados.
Ayuda: - Conmutar de juego de datos de accionamiento con los impulsos bloqueados.
- Asegurarse de que la conmutación a un juego de datos de accionamiento no ocasione la modificación del sentido de giro del motor (es decir, en estos juegos de datos de accionamiento p1821 debe tener el mismo valor).
Ver también: p1821

F07435 (N) Accto: Setear generador de rampa en regulación vectorial sin encóder

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante el funcionamiento con regulación vectorial sin encóder (r1407.1) se ha detenido (p1141) o puenteado (p1122) el generador de rampa. Una orden interna de ajuste de la salida del generador de rampa ha originado que se congele la velocidad de consigna establecida o bien no se ha podido realizar.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Desactivar la orden de parada para el generador de rampa (p1141).
- No puentear el generador de rampa (p1122).
- Suprimir el fallo (p2101, p2119). Esto es necesario si se para el generador de rampa usando Jog mientras se bloquea simultáneamente la consigna de velocidad de giro (r0898.6).
Nota:
En regulación vectorial sin encóder no es adecuado leer la consigna principal de la regulación de velocidad vía p1155 ó p1160 (p0922). En este caso conviene inyectar la consigna principal aguas arriba del generador de rampa (p1070). El motivo es el seteo automático de la salida del generador de rampa al pasar de control de velocidad en lazo cerrado (regulación) a control en lazo abierto.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F07439 Accto: dinámica superior del regulador de intensidad imposible

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2 (NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La función "Dinámica de regulador de intensidad superior" (p1810.11 = 1) está seleccionada, pero no la admite la etapa de potencia (r0192.27 = 0) o las funciones de seguridad sin encóder (9506 = 1).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1:
- El firmware de la etapa de potencia Booksize no es actual.
- Se ha utilizado una etapa de potencia Blocksize o S120 Combi.
2:
- Se utiliza un encóder seno-coseno con funciones de seguridad sin encóder.

Ayuda: En general:
- Anular la función "Dinámica de regulador de intensidad superior" (p1810.11 = 0) y, dado el caso, ajustar o calcular de nuevo los reguladores de intensidad, velocidad y posición (p0340 = 4).
Rel. a valor de fallo = 1:
- En caso necesario, actualizar el firmware de la etapa de potencia Booksize a la nueva versión (versión >= 4.4).
- Utilizar una etapa de potencia Booksize (versión >= 4.4).
Rel. a valor de fallo = 2:
- Reparametrizar las funciones de seguridad sin encóder (9506 = 1) a funciones de seguridad con encóder (p9506 = 0).
Ver también: r0192 (Etapa de potencia Propiedades firmware), p1810 (Modulador Configuración), p9506 (SI Motion Especificación de funciones (Control Unit))

A07440 EPOS: Tiempo de tirones limitado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El cálculo del tiempo de tirones Tr = max(p2572, p2573)/p2574 ha dado un valor demasiado alto, de forma que el tiempo de tirones se limita internamente a 1000 ms.
Nota:
La alarma también se señaliza si la limitación de tirones no está activa.

Ayuda: - Aumentar la limitación de tirones (p2574).
- Reducir la aceleración máxima o la deceleración máxima (p2572, p2573).
Ver también: p2572 (PosS Aceleración máxima), p2573 (PosS Deceleración máxima), p2574 (PosS Limitación de tirones)

A07441 RP: Guardar offset de posición de la calibración del encóder absoluto

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El estado de la calibración del encóder absoluto ha cambiado
Para adoptar de forma permanente el offset de posición calculado (p2525), deberá guardarse de forma no volátil (p0971, p0977).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: No necesario.
Esta alarma desaparece automáticamente una vez que se haya salvado el offset.
Ver también: p2507 (RP Calibración encóder absoluto Estado), p2525 (RP Calib encóder Offset)

F07442 (A) RP: Multivuelta no compatible con el margen módulo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La relación entre la resolución multivuelta con el margen módulo (p2576) no es un número entero.
Con ello se resetea la calibración, ya que el valor real de posición no se puede reproducir después de la operación de desconectar y conectar de nuevo.
Ayuda: Ajustar la relación entre la resolución multivuelta con el margen módulo a un número entero.
La relación v se calcula como sigue:
1. Encóder en el motor sin seguimiento de posición:
v = (p0421 * p2506 * p0433 * p2505)/(p0432 * p2504 * p2576)
2. Encóder en el motor con seguimiento de posición para el reductor de medida:
v = (p0412 * p2506 * p2505)/(p2504 * p2576)
3. Encóder en el motor con seguimiento de posición para el reductor de carga:
v = (p2721 * p2506 * p0433)/(p0432 * p2576)
4. Encóder en el motor con seguimiento de posición para el reductor de medida y de carga:
v = (p2721 * p2506)/p2576
5. Encóder directo sin seguimiento de posición:
v = (p0421 * p2506 * p0433)/(p0432 * p2576)
6. Encóder directo con seguimiento de posición para el reductor de medida:
v = (p0412 * p2506)/p2576
Nota:
Con seguimiento de posición se recomienda modificar p0412 ó p2721.
Ver también: p0412, p0432, p0433, p2504, p2505, p2506, p2576, p2721
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07443 (A) RP: Coordenada del punto de referencia fuera del rango permitido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La coordenada del punto de referencia recibida a través de la entrada de conector p2599 al calibrar el encóder está fuera de la mitad del rango del encóder y no puede ajustarse como posición actual del eje.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Valor máximo permitido para la coordenada del punto de referencia.
Ayuda: Ajustar un valor para la coordenada del punto de referencia que sea inferior al que se indica en el valor de fallo.
Ver también: p2598 (PosS Coordenada del punto de referencia Fuente de señal), p2599 (PosS Coordenada del punto de referencia Valor)
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07446 (A) Reductor de carga: Seguimiento posición no se puede resetear

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El seguimiento de posición no se puede resetear.
Ayuda: El seguimiento de posición debe resetearse como sigue:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear la posición del seguimiento de posición (p2720.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).
A continuación, debe confirmarse el fallo y, dado el caso, calibrarse el encóder absoluto (p2507).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07447 Reductor de carga: Seguimiento de posición Valor máximo real superado

Valor de aviso: nº de componente: %1, juego de datos de encóder: %2, juego de datos de accionamiento: %3

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El accionamiento/encóder (encóder en el motor) reconoce en el seguimiento de posición configurado del reductor de carga un valor real de posición máximo absoluto posible (r2723) que ya no puede representarse con 32 bits.
Valor máximo: p0408 * p2721 * 2^p0419
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ccbbaa hex
aa = juego de datos de encóder
bb = n.º de componente
cc = juego de datos de accionamiento
Ver también: p0408, p0419 (Resolución fina Valor absoluto Gx_XIST2 (en bits)), p2721 (Reductor de carga Encóder absoluto giratorio Vueltas virtuales)

Ayuda: - Reducir la resolución fina (p0419).
- Reducir la resolución multivuelta (p2721).
Ver también: p0419 (Resolución fina Valor absoluto Gx_XIST2 (en bits)), p2721 (Reductor de carga Encóder absoluto giratorio Vueltas virtuales)

F07448 (A) Reductor enc: Seguimiento posición Eje lineal ha superado rango máximo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El encóder en motor activo (encóder 1) ha superado, para el eje lineal/sin eje módulo configurado, el rango de desplazamiento máximo posible.
El margen de desplazamiento máximo se define como 64 veces (+/- 32 veces) p0421 en los ejes lineales configurados. Puede leerse en p2721 y se interpreta como cantidad de vueltas de la carga.
Nota:
Se vigila solo el encóder en motor en el juego de datos de accionamiento activo actual. El juego de datos de accionamiento activo actual se indica en x = r0051 y el encóder en motor correspondiente se especifica en p0187[x].

Ayuda: El fallo debe eliminarse del modo siguiente:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear la posición del seguimiento de posición (p2720.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).
A continuación, debe confirmarse el fallo y calibrarse el encóder absoluto.

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07449 (A) Reductor carga: Seguimiento posición Posición actual fuera de banda de tolerancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Estando desconectado, el encóder en motor activo ha sido desplazado un valor mayor de lo parametrizado en la banda de tolerancia. Puede que la referencia entre mecánica y encóder ya no exista.
Nota:
Se vigila solo el encóder en motor en el juego de datos de accionamiento activo actual. El juego de datos de accionamiento activo actual se indica en x = r0051 y el encóder en motor correspondiente se especifica en p0187[x].
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Desviación respecto a la última posición del encóder en incrementos del valor absoluto tras el reductor de medida, si existe. El signo indica el sentido del desplazamiento.
Nota:
La desviación encontrada también se visualiza en r2724.
Ver también: p2722 (Reductor de carga Seguimiento de posición Banda de tolerancia), r2724 (Reductor de carga Diferencia de posición)

Ayuda: El seguimiento de posición debe resetearse como sigue:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear la posición del seguimiento de posición (p2720.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).

A continuación, debe confirmarse el fallo y, dado el caso, calibrarse el encóder absoluto (p2507).
Ver también: p0010, p2507

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07450 (A) RP: Motor Límite Zener ha respondido

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Una vez finalizado del tiempo de vigilancia de parada (p2543) el accionamiento ha abandonado el intervalo o ventana de parada (p2542).
- La inversión de la posición real está mal ajustada (p0410).
- Ventana (banda) de parada ajustada demasiado pequeña (p2542).
- Tiempo de vigilancia de parada (velocidad cero) ajustado demasiado pequeño (p2543).
- Ganancia del lazo de regulación de posición insuficiente (p2538).
- Ganancia del lazo de regulación de posición excesiva (inestabilidad/oscilaciones, p2538).
- Sobrecarga mecánica.
- Comprobar el cable de conexión entre convertidor y motor (pérdida de fase, fases permutadas).
- En caso de identificación de motor, elegir modo Seguimiento (BI: p2655[0] = Señal 1).
- En caso de generador de funciones, elegir modo Seguimiento (BI: p2655[0] = Señal 1I) y desactivar la regulación de posición (BI:p2550 = Señal 0).

Ayuda: Comprobar las causas y eliminarlas.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07451 (A) RP: Vigilancia de posición ha respondido

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Una vez finalizado del tiempo de vigilancia de posicionamiento (p2545) el accionamiento ha abandonado el intervalo o ventana de posicionamiento (p2544).
- Ventana (banda) de posicionamiento ajustada demasiado pequeña (p2544).
- Tiempo de posicionamiento ajustado demasiado pequeño (p2545).
- Ganancia del lazo de regulación de posición insuficiente (p2538).
- Ganancia del lazo de regulación de posición excesiva (inestabilidad/oscilaciones, p2538).
- Atoramiento mecánico.

Ayuda: Comprobar las causas y eliminarlas.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07452 (A) RP: Error de seguimiento excesivo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La diferencia entre la consigna de posición y la posición real (error de seguimiento de modelo dinámico, r2563) es superior a la tolerancia (p2546).
- Se ha superado la capacidad de par o aceleración del accionamiento.
- Fallo en el sistema de medida de posición.
- No concuerda el sentido de regulación de posición.
- Órgano mecánico atorado.
- Velocidad de desplazamiento excesiva o diferencias excesivas en consignas de posición.

Ayuda: Comprobar las causas y eliminarlas.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07453 RP: Acondicionamiento de posición real defectuosa

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante el acondicionamiento de la posición real ha aparecido un error.
Ayuda: Controlar el encóder para el acondicionamiento de la posición real.
Ver también: p2502 (RP Asignación de encóder)

A07454 RP: Acondicionamiento de posición real carece de encóder válido

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante el acondicionamiento de la posición real ha aparecido uno de los problemas siguientes.
- No está asignado ningún encóder para el acondicionamiento de posición real (p2502 = 0).
- Está asignado un encóder, pero a éste no está asignado ningún juego de datos de encóder (p0187 = 99 o bien p0188 = 99 o bien p0189 = 99)..
- Está asignado un encóder y un juego de datos de encóder, pero el juego no contiene ningún dato (p0400 = 0) o datos no válidos (p. ej. p0408 = 0).

Ayuda: Comprobar los juegos de datos de accionamiento, los juegos de datos de encóder y la asignación de encóders.
Ver también: p0187 (Encóder 1 Juegos datos encóder Número), p0188 (Encóder 2 Juegos datos encóder Número), p0189 (Encóder 3 Juegos datos encóder Número), p0400 (Tipo encod. Selec.), p2502 (RP Asignación de encóder)

A07455 PosS: Velocidad máxima limitada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La velocidad máxima (p2571) es excesiva para un cálculo correcto de la corrección de módulo.
En el tiempo de muestreo para el posicionamiento (p0115[5]) sólo debe recorrerse con la velocidad máxima como máximo la mitad de la longitud de módulo. p2571 se ha limitado a este valor.
Ayuda:
- Reducir la velocidad máxima (p2571).
- Aumentar el tiempo de muestreo para el posicionamiento (p0115[5]).

A07456 PosS: Velocidad de consigna limitada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La velocidad de consigna actual es superior a la máxima parametrizada (p2571), por lo que es limitada.

Ayuda:
- Comprobar la velocidad de consigna especificada.
- Reducir la corrección de velocidad (CI: p2646).
- Aumentar la velocidad máxima (p2571).
- Comprobar la fuente de señal de la velocidad limitada externamente (CI: p2594).

A07457 PosS: Señales de entrada Combinación ilegal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha detectado una combinación ilegal de señales de entrada activadas simultáneamente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0: Jog 1 y Jog 2 (p2589, p2590).
1: Jog 1 o Jog 2 y especificación directa de consigna/MDI (p2589, p2590, p2647).
2. Jog 1 o Jog 2 e Iniciar Referenciar (p2589, p2590, p2595).
3: Jog 1 o Jog 2 y Activar petición de desplazamiento (p2589, p2590, p2631).
4: Especificación directa de consigna//MDI e Iniciar Referenciar (p2647, p2595).
5: Especificación directa de consigna//MDI y Activar petición de desplazamiento (p2647, p2631).
6: Iniciar Referenciar y Activar petición de desplazamiento (p2595, p2631).

Ayuda: Comprobar y corregir las correspondientes señales de entrada.

F07458 PosS: Levas de referencia no encontradas

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Una vez iniciada la búsqueda del punto de referencia el eje se ha desplazado el recorrido máximo permitido para buscar la leva de referencia sin haberla encontrado.

Ayuda:
- Comprobar la entrada de binector "Leva de referencia" (BI: p2612).
- Comprobar el recorrido máximo permitido hasta la leva de referencia (p2606).
- Si es un eje sin leva de referencia, entonces ajustar p2607 = 0.

Ver también: p2606 (PosS Búsq. punto de referencia Levas de ref. Recorrido máximo), p2607 (PosS Búsqueda punto de referencia Leva de referencia presente), p2612 (PosS Búsqueda del punto de referencia Leva de referencia)

F07459 PosS: No existe marca cero

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Una vez abandonada la leva de referencia el eje se ha desplazado el recorrido máximo permitido entre la leva de referencia y la marca cero sin haberla encontrado ésta.

Ayuda:
- Comprobar encóder respecto a marca cero.
- Comprobar el recorrido máximo permitido entre la leva de referencia y la marca cero (p2609).
- Usar una marca cero externa (marca cero sustitutiva) (p0495).

Ver también: p0495 (Marca cero sustitutiva Borne de entrada), p2609 (PosS Búsq. punto ref. Recorrido máx. Leva de ref. y marca cero)

F07460 PosS: Fin de leva de referencia no encontrado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Durante la búsqueda del punto de referencia el eje ha llegado al final del margen de desplazamiento sin haber detectado un flanco en la entrada de binector "leva de referencia" (BI: p2612).
Margen máximo de desplazamiento: -2147483648 [LU] ... -2147483647 [LU]

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar la entrada de binector "Leva de referencia" (BI: p2612).
- Repetir la búsqueda del punto de referencia.
Ver también: p2612 (PosS Búsqueda del punto de referencia Leva de referencia)

A07461 PosS: Punto de referencia no ajustado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al iniciar la ejecución de un bloque de desplazamiento/especificación directa de consigna no hay ajustado ningún punto de referencia (r2684.11 = 0).
Ayuda: Realizar el referenciado (búsqueda del punto de referencia, referenciado al vuelo, setear punto de referencia).

A07462 PosS: El número de bloque de desplazamiento elegido no existe

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Un bloque de desplazamiento seleccionado mediante BI: p2625 a BI: p2630 se ha iniciado mediante BI: p2631 = flanco 0/1 "Activar petición de desplazamiento".
- El número del bloque de desplazamiento iniciado no está contenido en p2616[0...n].
- El bloque de desplazamiento iniciado está inhibido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento elegido y no disponible.
Ayuda: - Corregir el programa de desplazamiento.
- Seleccionar un número de bloque de desplazamiento disponible.

A07463 (F) PosS: Cambio externo de bloque en el bloque no solicitado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En un bloque de desplazamiento con la condición de avance SEGUIR_EXTERNO_ALARMA no se ha solicitado la señal externa que controla el avance de bloque.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento.
Ayuda: Corregir la causa de la no aparición del flanco en la entrada de binector (BI: p2632).
Reacción a F: DES1
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F07464 PosS: Bloque de desplazamiento incoherente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El bloque de desplazamiento contiene información no válida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con informaciones no válidas.
Ayuda: Comprobar el bloque de desplazamiento y, dado el caso, observar las alarmas presentes.

A07465 PosS: Bloque de desplazamiento carece de bloque sucesivo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el bloque de desplazamiento no hay un bloque sucesivo.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con bloque sucesivo faltante.

Ayuda: - Parametrizar este bloque de desplazamiento con la condición de avance FIN.
- Parametrizar otros bloques de desplazamiento con mayor número y, en el último, incluir la condición de avance FIN.

A07466 PosS: Número de bloque de desplazamiento asignado repetido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Un número de bloque de desplazamiento ha sido asignado repetido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento asignado repetido.
Ayuda: Corregir los bloques de desplazamiento.

A07467 PosS: Bloque de desplazamiento tiene parámetro de petición ilegal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El parámetro de petición en el bloque de desplazamiento incluye un valor ilegal.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con parámetro de petición ilegal.
Ayuda: Corregir en el bloque de desplazamiento el parámetro de petición.

A07468 PosS: Bloque de desplazamiento Destino de salto no existe

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha programado en este bloque de desplazamiento un salto a otro bloque que no existe.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con destino de salto inexistente.
Ayuda: - Corregir el bloque de desplazamiento.
- Añadir el bloque de desplazamiento que falta.

A07469 PosS: Bloque de desplazamiento Posición de destino < Final de carrera software Menos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el bloque de desplazamiento la posición de destino absoluta indicada está fuera del margen delimitado por el final de carrera software Menos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con posición de destino ilegal.
Ayuda: - Corregir el bloque de desplazamiento.
- Modificar el final de carrera software Menos (CI: p2578, p2580).

A07470 PosS: Bloque de desplazamiento Posición de destino > Final de carrera software Más

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el bloque de desplazamiento la posición de destino absoluta indicada está fuera del margen delimitado por el final de carrera software Más.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con posición de destino ilegal.

Ayuda: - Corregir el bloque de desplazamiento.
- Modificar el final de carrera software Más (CI: p2579, p2581).

A07471 PosS: Bloque de desplazamiento Posición de destino fuera del margen módulo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el bloque de desplazamiento la posición de destino está fuera del margen módulo.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con posición de destino ilegal.
Ayuda: - Corregir en el bloque de desplazamiento la posición de destino.
- Modificar el margen módulo (p2576).

A07472 PosS: Bloque de desplazamiento ABS_POS/ABS_NEG imposible

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el bloque de desplazamiento se ha parametrizado el modo de posicionamiento ABS_POS o ABS_NEG sin estar activada la corrección de módulo
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con modo de posicionamiento ilegal.
Ayuda: Corregir el bloque de desplazamiento.

A07473 (F) PosS: Inicio de margen de desplazamiento alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al desplazarlo el eje ha llegado al límite de la zona de desplazamiento.
Ayuda: Escapar de la posición en sentido positivo.
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07474 (F) PosS: Fin de margen de desplazamiento alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al desplazarlo el eje ha llegado al límite de la zona de desplazamiento.
Ayuda: Escapar de la posición en sentido negativo.
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F07475 (A) PosS: Posición de destino < Inicio de margen de desplazamiento

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En desplazamiento relativo la posición de destino está fuera del margen de desplazamiento.
Ayuda: Corregir la posición de destino.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07476 (A) PosS: Posición de destino > Fin de margen de desplazamiento

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En desplazamiento relativo la posición de destino está fuera del margen de desplazamiento.
Ayuda: Corregir la posición de destino.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A07477 (F) PosS: Posición de destino < Final de carrera software Menos

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La posición de destino en el desplazamiento actual es inferior al final de carrera software Menos.
Ayuda: - Corregir la posición de destino.
- Modificar el final de carrera software Menos (CI: p2578, p2580).
Ver también: p2578 (PosS Final de carrera software Menos Fuente de señal), p2580 (PosS Final de carrera software Menos), p2582 (PosS Final de carrera software Activación)
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07478 (F) PosS: Posición de destino > Final de carrera software Más

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La posición de destino en el desplazamiento actual es superior al final de carrera software Más.
Ayuda: - Corregir la posición de destino.
- Modificar el final de carrera software Más (CI: p2579, p2581).
Ver también: p2579 (PosS Final de carrera software Más Fuente de señal), p2581 (PosS Final de carrera software Más), p2582 (PosS Final de carrera software Activación)
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07479 PosS: Final de carrera software Menos alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El eje se encuentra en la posición del final de carrera software Menos Se ha interrumpido un bloque de desplazamiento activo.
Ayuda: - Corregir la posición de destino.
- Modificar el final de carrera software Menos (CI: p2578, p2580).
Ver también: p2578 (PosS Final de carrera software Menos Fuente de señal), p2580 (PosS Final de carrera software Menos), p2582 (PosS Final de carrera software Activación)

A07480 PosS: Final de carrera software Más alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El eje se encuentra en la posición del final de carrera software Más Se ha interrumpido un bloque de desplazamiento activo.

Ayuda: - Corregir la posición de destino.
- Modificar el final de carrera software Más (CI: p2579, p2581).
Ver también: p2579 (PosS Final de carrera software Más Fuente de señal), p2581 (PosS Final de carrera software Más), p2582 (PosS Final de carrera software Activación)

F07481 (A) PosS: Posición de eje < Final de carrera software Menos

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La posición actual del eje es inferior al final de carrera software Menos.

Ayuda: - Corregir la posición de destino.
- Modificar el final de carrera software Menos (CI: p2578, p2580).
Ver también: p2578 (PosS Final de carrera software Menos Fuente de señal), p2580 (PosS Final de carrera software Menos), p2582 (PosS Final de carrera software Activación)

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07482 (A) PosS: Posición de eje > Final de carrera software Más

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La posición actual del eje es superior al final de carrera software Más.

Ayuda: - Corregir la posición de destino.
- Modificar el final de carrera software Más (CI: p2579, p2581).
Ver también: p2579 (PosS Final de carrera software Más Fuente de señal), p2581 (PosS Final de carrera software Más), p2582 (PosS Final de carrera software Activación)

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A07483 PosS: Desplazamiento hasta tope mecánico Par de amarre no alcanzado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha alcanzado el tope mecánico en el bloque de desplazamiento sin haber logrado el par/fuerza de amarre adecuado.

Ayuda: - Comprobar la corriente máxima formadora de par (r1533).
- Comprobar los límites de par (p1520, p1521).
- Comprobar los límites de potencia (p1530, p1531).
- Comprobar las interconexiones BICO de los límites de par (p1522, p1523, p1528, p1529).

F07484 PosS: Tope fijo fuera de la banda de vigilancia

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES3 (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el estado "Tope fijo alcanzado" el eje se ha movido fuera de la banda de vigilancia especificada (p2635).

Ayuda: - Comprobar la banda/ventana de vigilancia (p2635).
- Comprobar los órganos mecánicos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07485 (A) PosS: Tope fijo no alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En un bloque de desplazamiento con la petición TOPE_FIJO se ha alcanzado la posición final sin haber detectado un tope fijo.
Ayuda: - Comprobar el bloque de desplazamiento y colocar la posición de destino más cerda de la pieza.
- Comprobar la señal de mando "Tope fijo alcanzado" (p2637).
- Dado el caso, reducir la banda de error de seguimiento máximo para la detección del tope fijo (p2634).
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A07486 PosS: Falta parada intermedia

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En los modos "Bloques de desplazamiento" o "Especificación directa de consigna/MDI", la entrada de binector "Sin parada intermedia/Parada intermedia" (BI: p2640) no dispone de señal 1 para iniciar el movimiento.
Ayuda: Aplicar una señal 1 en la entrada de binector "Sin parada intermedia/Parada intermedia" (BI: p2640) e iniciar de nuevo el movimiento.
Ver también: p2640 (PosS Parada intermedia (señal 0))

A07487 PosS: Falta Desechar petición de desplazamiento

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En los modos "Bloques de desplazamiento" o "Especificación directa de consigna/MDI", para iniciar el movimiento la entrada de binector "No desechar petición de desplazamiento/Desechar petición de desplazamiento" (BI: p2641) no tiene señal 1.
Ayuda: Aplicar una señal 1 en la entrada de binector "No desechar petición de desplazamiento/Desechar petición de desplazamiento" (BI: p2641) e iniciar de nuevo el movimiento.
Ver también: p2641 (PosS Desechar petición de desplazamiento (señal 0))

F07488 PosS: Posicionamiento relativo imposible

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En el modo "Especificación directa de consigna/MDI" se ha seleccionado para adopción continua (p2649 = 1) un posicionamiento relativo (BI: p2648 = señal 0).
Ayuda: Comprobar las señales de mando.

A07489 PosS: Corrección de punto de referencia fuera de la banda

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En la función "Referenciado al vuelo" la diferencia entre la posición medida en el detector y la coordenada del punto de referencia está fuera de la banda parametrizada.
Ayuda: - Comprobar los órganos mecánicos.
- Comprobar la parametrización de la banda (p2602).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07490 Pos S: Habilitación anulada durante desplazamiento

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: - En caso de asignación predeterminada puede haber aparecido otro fallo cuya consecuencia ha sido la anulación del bit de habilitación.
- El accionamiento se encuentra en el estado "Bloqueo de conexión" (en caso de asignación predeterminada).
Ayuda: - Activar las señales de habilitación o analizar y eliminar la causa del primer fallo aparecido (en caso de asignación predeterminada).
- Comprobar la asignación de señales para la habilitación del posicionador simple.

F07491 (A) PosS: Leva Parada Menos alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES3
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En la entrada de binector BI: p2569 se ha detectado una señal 0, es decir, se ha alcanzado la leva Parada Menos.
Para el sentido de desplazamiento positivo se ha alcanzado la leva Parada Menos, es decir, el cableado de las levas Parada es erróneo.
Ver también: p2569 (PosS Leva Parada Menos)
Ayuda: - Escapar de la leva Parada Menos en sentido positivo de desplazamiento y llevar el eje a una posición del margen de desplazamiento válido.
- Comprobar el cableado de las levas Parada.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07492 (A) PosS: Leva Parada Más alcanzado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES3
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En la entrada de binector BI: p2570 se ha detectado una señal 0, es decir, se ha alcanzado la leva Parada Más.
Para el sentido de desplazamiento negativo se ha alcanzado la leva Parada Más, es decir, el cableado de las levas Parada es erróneo.
Ver también: p2570 (PosS Leva Parada Más)
Ayuda: - Escapar de la leva Parada Más en sentido negativo de desplazamiento y llevar el eje a una posición del margen de desplazamiento válido.
- Comprobar el cableado de las levas Parada.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07493 RP: Desbordamiento del rango de valores para la posición real

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha superado el rango de valores (-2147483648 ... 2147483647) para representar la posición real.
Al producirse el desbordamiento se resetea el estado "Referenciado" o el estado "Calibración del sistema absoluto de medida".
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: La posición real (r2521) ha rebasado el rango de valores.
2: El valor real de encóder Gn_XIST2 (r0483) o el valor absoluto tras el reductor de carga (r2723) ha rebasado el rango de valores.
3: El valor máximo de encóder por el factor para la conversión de la posición absoluta (r0483 o r2723) de incrementos a unidades de longitud (LU) ha superado el rango de valores para representar la posición real.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Dado el caso, reducir el margen de desplazamiento o la resolución de posición (p2506).
Aumentar la resolución fina de la posición real absoluta (p0419).
Rel. a valor de fallo = 3:
Si la máxima posición absoluta (LU) posible es mayor a 4294967296, no puede calibrarse debido a un desbordamiento.
En encóders giratorios, la máxima posición absoluta (LU) posible se calcula de la siguiente manera:
1. Encóder en el motor sin seguimiento de posición
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) con encóder multivuelta
2. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de medida
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de carga
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de medida y de carga
p2506 * p2721
5. Encóder directo sin seguimiento de posición
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 con encóder multivuelta
6. Encóder directo con seguimiento de posición para reductor de medida
p2506 * p0412

F07494 RP: Conmutación de juego de datos de accionamiento en marcha

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante la marcha se ha solicitado una conmutación del juego de datos de accionamiento (conmutación DDS) con cambio de las condiciones mecánicas (p2503 ... 2506), del sentido de giro (p1821) o de la asignación de encóder (p2502).
Nota:
DDS: Drive Data Set (juego de datos de accionamiento)
Ayuda: Para conmutar el juego de datos de accionamiento, salir primero del modo "Servicio".

A07495 (F) RP: Función de referenciado cancelada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Una función de referenciado activada (búsqueda de marcas de referencia o evaluación de detector) ha sido cancelada.
- Se ha producido un error del encóder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Posición real ajustada durante la función de referenciado activada.
- Búsqueda de marcas de referencia y evaluación de detector activadas al mismo tiempo (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 1)
- La función de referenciado activada (búsqueda de marcas de referencia y evaluación de detector) ha sido desactivada (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 0).
Ayuda: - Comprobar las causas y eliminarlas.
- Anular la fuente de señal (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 0) y activar la función deseada.
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07496 PosS: Habilitación imposible

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: No es posible habilitar el posicionador simple por falta de al menos una señal.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Falta habilitación del PosS (BI: p2656).
2: Falta la respuesta de posición real válida (BI: p2658).
Ver también: p2656 (PosS Posicionador simple Habilitación), p2658 (PosS Posición real válida Respuesta)

Ayuda: Comprobar las entradas de binector y las señales correspondientes.

A07497 RP: Valor set de posicionamiento activado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La posición real se setea, mientras BI: p2514 = señal 1, al valor recibido vía CI:p2515. No es posible corregir un eventual error de regulación.

Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente con BI: p2514 = Señal 0.

A07498 (F) RP: Evaluación de detector no posible

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al evaluar el detector se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
6: El borne de entrada para el detector no está ajustado.
4098: Error durante la inicialización del detector.
4100: La frecuencia de los pulsos de medida es demasiado alta.
> 50000: El ciclo de medida no es un múltiplo entero del ciclo del regulador de posición.

Ayuda: Desactivar la evaluación del detector (BI: p2509 = señal 0).
Rel. al valor de alarma = 6:
Ajustar el borne de entrada para detector (p0488, p0489 o bien p2517, p2518).
Rel. al valor de alarma = 4098:
Comprobar el hardware de la Control Unit.
Rel. al valor de alarma = 4100:
Reducir la frecuencia de los pulsos de medida en el detector.
Rel. a valor de alarma > 50000:
Ajustar la relación entre el ciclo de medida y el ciclo del regulador de posición a un número entero.
Para este fin se puede determinar el ciclo de medida actualmente activo a partir del valor de alarma, de la siguiente manera:
Tmed [125 µs] = valor de alarma - 50000
Con PROFIBUS, el ciclo de medida corresponde al ciclo PROFIBUS (r2064[1]).
Sin PROFIBUS, el ciclo de medida es un tiempo de ciclo interno que no se puede modificar.

Reacción a F: DES1

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F07499 (A) PosS: Leva de inversión alcanzada con el sentido de desplazamiento incorrecto

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES3

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha alcanzado la leva de inversión Menos en sentido positivo de desplazamiento o la leva de inversión Más en sentido negativo de desplazamiento.
Ver también: p2613 (PosS Búsqueda del punto de referencia Leva de inversión Menos), p2614 (PosS Búsqueda del punto de referencia Leva de inversión Más)

Ayuda: - Comprobar el cableado de las levas de inversión (BI: p2613, BI: p2614).
- Comprobar el sentido de desplazamiento para alcanzar las levas de inversión.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07500 Accto: Juego de datos de etapa de potencia PDS no configurado

Valor de aviso: juego de datos de accto.: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Sólo para unidades de alimentación/devolución reguladas:
El juego de datos de la etapa de potencia no se ha configurado, es decir, en el juego de datos del accionamiento no se ha registrado ningún número de juego de datos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de juego de datos del accionamiento tomado de p0185.
Ayuda: En p0185 debe registrarse el índice del juego de datos de la etapa de potencia asociado al juego de datos del accionamiento.

F07501 Accto: Juego de datos de motor MDS no configurado

Valor de aviso: juego de datos de accto.: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Sólo para etapas de potencia:
El juego de datos del motor no se ha configurado, es decir, en el juego de datos del accionamiento asociado no se ha registrado ningún número de juego de datos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
El valor de fallo incluye el número del juego de datos de accionamiento tomado de p0186.
Ayuda: En p0186 debe registrarse el índice del juego de datos del motor asociado al juego de datos del accionamiento.
Ver también: p0186 (Juego de datos de motor (MDS) Número)

F07502 Accto: Juego de datos de encóder EDS no configurado

Valor de aviso: juego de datos de accto.: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Sólo para etapas de potencia:
El juego de datos del encóder no se ha configurado, es decir, en el juego de datos del accionamiento asociado no se ha registrado ningún número de juego de datos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
El valor de fallo incluye el número del juego de datos de accionamiento tomado de p0187, p0188 o bien p0189.
El valor de fallo se incrementa en 100*número de encóder (p. ej. para p0189: valor de fallo 3xx con xx = nº de juego de datos).
Ayuda: En p0187 (1er encóder), p0188 (2º encóder) ó p0189 (3er encóder) hay que ajustar el índice del juego de datos de encóder asociado al juego de datos del accionamiento.

F07503 PosS: Leva PARADA alcanzada con el sentido de desplazamiento incorrecto

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa:
Ayuda:

A07504 Accto: Juego de datos de motor no asignada a ningún juego de datos de accionamiento

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Un juego de datos de motor no está asignado a ningún juego de datos de accionamiento.
En los juegos de datos de accionamiento todos los juegos de datos de motor deben asignarse por medio de los números MDS (p0186[0...n]). Debe haber como mínimo el mismo número de juegos de datos de accionamiento como de motor.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del juego de datos de motor no asignado.

Ayuda: En los juegos de datos de accionamiento asignar el juego de datos de motor no asignado por medio de los números MDS (p0186[0...n]).
- Comprobar que todos los juegos de datos de motor están asignados a los juegos de datos de accionamiento.
- Dado el caso, borrar los juegos de datos de motor sobrantes.
- Dado el caso, crear nuevos juegos de datos de accionamiento y asignarlos a los juegos de datos de motor correspondientes.
Ver también: p0186 (Juego de datos de motor (MDS) Número)

A07505 PosS: Desplaz. a tope mecánico imposible en modo de control por U/f

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: En el control por U/f, la petición "desplazamiento a tope mecánico" no es posible.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del bloque de desplazamiento con parámetro de petición ilegal.
Ver también: p1300 (Modo de operación Lazo abierto/cerrado), p2621 (PosS Bloque desplazamiento Petición)

Ayuda: Cambiar tipo de petición de secuencias de desplazamiento de PosS o cambiar modo de control/regulación.
Ver también: p1300 (Modo de operación Lazo abierto/cerrado), p2621 (PosS Bloque desplazamiento Petición)

F07509 Accionamiento: Falta número de componente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Un juego de datos de accionamiento (DDS) tiene asignado un juego de datos de motor (MDS) o un juego de datos de encóder (EDS) que carece de número de componente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
nnmmmxxyyy
nn: Número del MDS/EDS.
mmm: Número de parámetro del número de componente que falta.
xx: Número del DDS al que está asignado el MDS/EDS.
yyy: Número de parámetro que hace referencia al MDS/EDS.
Ejemplo:
p0186[7] = 5: El DDS 7 tiene asignado el MDS 5.
p0131[5] = 0: En el MDS 5 no hay ajustado ningún número de componente.
Valor de alarma = 0513107186

Ayuda: En los juegos de datos de accionamiento no asignar el MDS/EDS a través de p0186, p0187, p0188 y p0189 o ajustar un número de componente válido.
Ver también: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

F07510 Accto: Encóders idénticos en juego de datos de accionamiento

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Hay más de un encóder con el mismo número de componente asignado a un único juego de datos de accionamiento. En un juego de datos de accionamiento no deberán funcionar juntos encóders idénticos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1000 * primer encóder idéntico + 100 * segundo encóder idéntico + juego de datos de accionamiento.
Ejemplo:
Valor de fallo = 1203 significa:
En el juego de datos de accionamiento 3 con idénticos el primer (p0187[3]) y el segundo encóder (p0188[3]).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Asignar diferentes encóders al juego de datos de accionamiento.
Ver también: p0141, p0187 (Encóder 1 Juegos datos encóder Número), p0188 (Encóder 2 Juegos datos encóder Número), p0189 (Encóder 3 Juegos datos encóder Número)

F07511 Accto: Encóder usado repetido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Cada encóder sólo debe asignarse a un accionamiento, y en cada juego de parámetros del accionamiento debe ser siempre el encóder 1, siempre el encóder 2 o siempre el encóder 3. Se viola esta correspondencia inequívoca.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Codifica ambos parámetros que remiten al mismo número de componente.
Primer parámetro:
Índice: Primer y segundo decimal (99 para EDS no asignado a DDS)
Nº de parámetro: tercer decimal (1 para p0187, 2 para p0188, 3 para p0189, 4 para EDS no asignado a DDS)
Nº de accionamiento: cuarto y quinto decimal
Segundo parámetro:
Índice: Sexto y séptimo decimal (99 para EDS no asignado a DDS)
Nº de parámetro: Octavo decimal (1 para p0187, 2 para p0188, 3 para p0189, 4 para EDS no asignado a DDS)
Nº de accionamiento: noveno y décimo decimal
Ver también: p0141
Ayuda: Corregir el uso repetido de un número de parámetro en los dos parámetros codificados en el valor de fallo.

F07512 Accto: Conmutación de datos de encóder no parametrizable

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Debido a p0141 está preparada una conmutación ilegal de juego de datos de encóder. En esta versión del firmware sólo está permitida una conmutación de juego de datos de encóder para los componentes contenidos en la topología real.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de EDS erróneo.
Ver también: p0187 (Encóder 1 Juegos datos encóder Número), p0188 (Encóder 2 Juegos datos encóder Número), p0189 (Encóder 3 Juegos datos encóder Número)
Ayuda: Cada juego de datos de encóder debe estar asignado a un conector DRIVE-CLiQ propio. Dentro de un objeto de accionamiento, los números de componente de las interfaces de encóder (p0141) deben ser diferentes.
Debe aplicarse lo siguiente:
p0141[0] diferente a p0141[1] diferente a ... diferente a p0141[n]

A07514 (N) Accto: Estructura de datos no conforme con Interface Mode

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha ajustado el Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) y la estructura de datos no se corresponde con este modo.
La estructura de datos debe cumplir la regla siguiente:
Dentro de un grupo de 8 juegos de datos de accionamiento debe estar ajustada la misma asignación al juego de datos de motor:
p0186[0] = p0186[1] = ... = p0186[7]
p0186[8] = p0186[9] = ... = p0186[15]
p0186[16] = p0186[17] = ... = p0186[23]
p0186[24] = p0186[25] = ... = p0186[31]
Ver también: p0180 (Juegos de datos de accionamientos (DDS) Cantidad), p0186 (Juego de datos de motor (MDS) Número), p2038 (IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode)
Ayuda: - Estructurar los datos conforme a las reglas del Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
- Comprobar el Interface Mode (p2038).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07515 Accto: Etapa de potencia y motor mal conectados

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En un juego de datos de accionamiento se ha asignado un motor (vía MDS) a una etapa de potencia (vía PDS) que no están conectados en la topología teórica.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del juego de datos de accionamiento mal parametrizado.
Ayuda: - Asignar el juego de datos de accionamiento mediante una combinación de motor y etapa de potencia permitida en la topología teórica
- Adaptar la topología teórica.
Ver también: p0121 (Etapa de potencia Número de componente), p0131 (Motor Número de componente), p0186 (Juego de datos de motor (MDS) Número)

F07516 Accto: Poner de nuevo en marcha juego datos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha modificado la correspondencia entre los juegos de datos de accionamiento y motor (p0186) o entre los juegos de datos de accionamiento y encóder (p0187). Por ello debe ponerse nuevamente en marcha el juego de datos del accionamiento.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Juego de datos de accionamiento a poner nuevamente en marcha.
Ayuda: Realizar la puesta en marcha del juego de datos de accionamiento definido en el valor de fallo (r0949).

F07517 Accto: Conmutación de datos de encóder mal parametrizada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un MDS no puede tener diferentes encóders de motor en dos DDS diferentes.
Por ello esta parametrización conduce a un error:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Los 16 bits inferiores muestran el primer DDS; los 16 bits superiores, el segundo DDS.
Ayuda: Si se desea que un motor funcione cada vez con un encóder diferente, esto requiere crear dos MDS diferentes pero en los que sen iguales los datos del motor.
Ejemplo:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

F07518 Accto: Conmutación de juegos de datos de motor mal parametrizada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha detectado una parametrización errónea de dos juegos de datos de motor.
Los parámetros r0313 (resultante del cálculo de p0314, p0310, p0311), r0315 y p1982 sólo podrán tener valor diferente si los juegos de datos de motor están asignados a diferentes motores. La correspondencia entre los motores y contactores se define mediante p0827.
No se puede conmutar entre los juegos de datos de motor.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primer DDS con MDS asignado, yyyy: Segundo DDS con MDS asignado

Ayuda: Corregir la parametrización de los juegos de datos de motor.

A07519 Accto: Conmutación de motor mal parametrizada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Ajustando p0833.0 = 1 se activa una conmutación de motor vía la aplicación. Por ello p0827 debe tener diferentes valores en los juegos de datos de motor correspondientes.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primer MDS, yyyy: Segundo MDS

Ayuda: - Parametrizar diferentes los juegos de datos de motor correspondientes (p0827).
- Elegir el ajuste p0833.0 = 0 (conmutación de motor vía accionamiento).

A07520 Accto: Conmutación de motor no puede ejecutarse

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La conmutación de motor no puede ejecutarse.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1:
El contactor del motor activo en estos momentos no se puede abrir porque, en un motor síncrono, la velocidad (r0063) es mayor que la velocidad de transición a debilitamiento de campo (p3048). Mientras r0063 > p0348, la corriente del motor no se reduce a pesar de la supresión de impulsos.
2:
No se ha detectado la respuesta "Contactor abierto" en un plazo de 1 s.
3:
No se ha detectado la respuesta "Contactor cerrado" en un plazo de 1 s.

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
Ajustar una velocidad inferior a la velocidad de transición a debilitamiento de campo (r0063 < p0348).
Rel. al valor de alarma = 2, 3:
Comprobar las señales de respuesta del contactor afectado.

A07530 Accto: Juego de datos se accionamiento DDS no presente

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El juego de datos de accionamiento seleccionado no existe (p0837 > p0180). No se realiza la conmutación del juego de datos del accionamiento.
Ver también: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837

Ayuda: - Seleccionar el juego de datos del accionamiento.
- Crear juegos de datos de accionamiento adicionales.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07531 Accto: No se encuentra el juego de datos de mando CDS

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El juego de datos de mando seleccionado no existe (p0836 > p0170). No se realiza la conmutación del juego de datos de mando.
Ver también: p0810 (Selección juego de datos de mando CDS Bit 0), p0811 (Selección juego de datos de mando CDS Bit 1), r0836 (Juego de datos CDS seleccionado)
Ayuda: - Seleccionar el juego de datos de mando.
- Crear juegos de datos de mando adicionales.

A07541 Accto: Conmutación de juego de datos no posible

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La conmutación de juego de datos de accionamiento seleccionado y la conmutación de motor asociada no son posibles y no se realizan.
En motores síncronos el contactor de maniobra sólo debe abrirse si la velocidad real es inferior a la velocidad de transición a debilitamiento de campo (r0063 < p0348).
Ver también: r0063, p0348
Ayuda: Reducir la velocidad a un valor inferior a la de transición a debilitamiento de campo.

A07550 (F, N) Accto: No es posible resetear parámetros de encóder

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al realizar un ajuste de fábrica (p. ej. mediante p0970 = 1) no ha sido posible resetear los parámetros del encóder.
Los parámetros del encóder se leen directamente del mismo vía DRIVE-CLiQ.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de componente del encóder afectado.
Ayuda: - Repetir la operación.
- Comprobar la conexión DRIVE-CLiQ.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07551 Accto Encóder: Falta información de ángulo de conmutación

Valor de aviso: causa del fallo: %1, juego de datos de accionamiento: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (IASC/FRENODC)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Falta la información de ángulo de conmutación. Por ello no permite regular motores síncronos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = causa del fallo, xxxx = juego de datos del accionamiento
yyyy = 1 dec:
El encóder en motor aplicado no entrega ningún ángulo de conmutación absoluto.
yyyy = 2 dec:
La relación de transmisión ajustada del reductor de medida no concuerda con el número de pares de polos del motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a causa del fallo = 1:
- Comprobar la parametrización del encóder (p0404).
- Aplicar encóder con pista C/D, interfaz EnDat o sensores Hall.
- Aplicar encóder con pista A/B senoidal para el que el número de pares de polos del motor (r0313) sea múltiplo entero del número de impulsos del encóder (p0408).
- Activar la identificación de la posición polar (p1982 = 1).

Rel. a causa del fallo = 2:
- El cociente entre el nº de pares de polos y la relación del reductor de medida debe ser un entero: (p0314 * p0433) / p0432.

Nota:
Durante el funcionamiento con la pista C/D, este cociente debe ser menor o igual que 8.
Ver también: p0402 (Tipo reductor Selec), p0404 (Configuración de encóder actúa), p0432 (Factor reducción Vueltas del encóder), p0433 (Factor reducción Vueltas motor/carga)

F07552 (A) Accto Encóder: Configuración de encóder no soportada

Valor de aviso: causa del fallo: %1, nº de componente: %2, juego de datos de encóder: %3

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La configuración de encóder requerida no es soportada. En p0404 sólo pueden solicitarse bits que se señalizan en r0456 como soportados por la evaluación de señales del encóder.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
ccccbbaa hex: cccc = causa del fallo, bb = número de componente, aa = juego de datos de encóder
cccc = 1: Encóder sen/cos con pista absoluta (es soportado por el SME25).
cccc = 3: Encóder con señal rectangular (es soportado por el SMC30).
cccc = 4: Encóder sen/cos (es soportado por el SMC20, SMI20, SME20, SME25).
cccc = 10: Encóder DRIVE-CLiQ (es soportado por DQI).
cccc = 12: Encóder sen/cos con marca de referencia (es soportado por el SME20).
cccc = 15: Conmutación con marca cero en motores síncronos con excitación independiente VECTORMV.
cccc = 23: Resólver (es soportado por el SMC10, SMI10).
cccc = 65535: Otras funciones (comparar r0456 y p0404).
Ver también: p0404 (Configuración de encóder actúa), r0456 (Configuración de encóder soportada)

Ayuda: - Comprobar la parametrización del encóder (p0400, p0404).
- Aplicar la evaluación de señales de encóder adecuada (r0456).

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07553 (A) Accto Encóder: Sensor Module Configuración no soportada

Valor de aviso: juego de datos de encóder: %1, primer bit erróneo: %2, parámetro erróneo: %3

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La configuración solicitada no es soportada por el Sensor Module.
En caso de p0430 erróneo (cc = 0), es aplicable:
- En p0430 (funciones demandadas) se ha seteado al menos 1 bit que no está seteado en r0458 (funciones soportadas) (excepción: bit 19, 28, 29, 30, 31).
- p1982 > 0 (identificación de posición polar demandada), pero r0458.16 = 0 (identificación de posición polar no soportada).

En caso de p0437 erróneo (cc = 1), es aplicable:
- En p0437 (funciones demandadas) se ha seteado al menos 1 bit que no está seteado en r0459 (funciones soportadas).

Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa: Número de juego de datos de encóder
bb: Primer bit erróneo
cc: Parámetro erróneo
cc = 0: El parámetro erróneo es p0430
cc = 1: El parámetro erróneo es p0437
cc = 2: El parámetro erróneo es r0459
dd: Reservado (siempre 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar la parametrización del encóder (p0430, p0437).
- Comprobar la identificación de la posición polar (p1982).
- Aplicar la evaluación de señales de encóder adecuada (r0458, r0459).
Ver también: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07555 (A) Accionamiento Encóder: Configuración Seguimiento de posición

Valor de aviso: nº de componente: %1, juego de datos de encóder: %2, juego de datos de accionamiento: %3, causa del fallo: %4

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La configuración no es compatible con el seguimiento de posición.
El seguimiento de posición sólo puede activarse con encóders absolutos.
En caso de ejes lineales, el seguimiento de posición del reductor de carga y del reductor de medida no puede activarse simultáneamente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa = juego de datos de encóder
bb = n.º de componente
cc = juego de datos de accionamiento
dd = causa del fallo
dd = 00 hex = 0 dec
No se utiliza ningún encóder absoluto.
dd = 01 hex = 1 dec
No puede activarse el seguimiento de posición porque no alcanza el espacio en la NVRAM interna o hay una Control Unit sin NVRAM.
dd = 02 hex = 2 dec
En un eje lineal se ha activado el seguimiento de posición para el reductor de medida y de carga.
dd = 03 hex = 3 dec
El seguimiento de posición no puede activarse porque para este juego de datos de encóder ya se ha reconocido un seguimiento de posición con otro factor de reducción, tipo de eje o banda de tolerancia.
dd = 04 hex = 4 dec
Se utiliza un encóder lineal.
Ver también: p0404 (Configuración de encóder actúa), p0411 (Reductor de medida Configuración)

Ayuda: - Usar un encóder absoluto.
- Dado el caso, deseleccionar el seguimiento de posición (p0411 para reductor de medida, p2720 para reductor de carga).
- Utilizar una Control Unit con una NVRAM suficiente.
- Sólo activar el seguimiento de posición en el mismo juego de datos de encóder si son también iguales el factor de reducción (p2504, p2505), tipo de eje (p2720.1) y banda de tolerancia (p2722).

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07556 Reductor de medida: Seguimiento de posición Valor máximo real superado

Valor de aviso: nº de componente: %1, juego de datos de encóder: %2

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El accionamiento/encóder reconoce en el seguimiento de posición configurado del reductor de medida un valor real de posición máximo absoluto posible (r0483) que ya no puede representarse con 32 bits.
Valor máximo: p0408 * p0412 * 2^p0419
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
aaaayyxx hex: yy = número de componente, xx = juego de datos de encóder
Ver también: p0408, p0412 (Reductor de medida Encóder absoluto giratorio vueltas virtuales), p0419 (Resolución fina Valor absoluto Gx_XIST2 (en bits))

Ayuda: - Reducir la resolución fina (p0419).
- Reducir la resolución multivuelta (p0412).
Ver también: p0412 (Reductor de medida Encóder absoluto giratorio vueltas virtuales), p0419 (Resolución fina Valor absoluto Gx_XIST2 (en bits))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07557 (F) Encóder 1: Coordenada del punto de referencia fuera del rango permitido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La coordenada del punto de referencia recibida a través de la entrada de conector CI:p2599 al calibrar el encóder está fuera de la mitad del rango del encóder y no puede ajustarse como posición actual del eje. El valor máximo permitido se indica en la información adicional.
Ayuda: La coordenada del punto de referencia debe ajustarse a un valor menor al valor especificado en la información adicional.
Ver también: p2598 (PosS Coordenada del punto de referencia Fuente de señal)
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07558 (F) Encóder 2: Coordenada del punto de referencia fuera del rango permitido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La coordenada del punto de referencia recibida a través de la entrada de conector CI:p2599 al calibrar el encóder está fuera de la mitad del rango del encóder y no puede ajustarse como posición actual del eje. El valor máximo permitido se indica en la información adicional.
Ayuda: La coordenada del punto de referencia debe ajustarse a un valor menor al valor especificado en la información adicional.
Ver también: p2598 (PosS Coordenada del punto de referencia Fuente de señal)
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07559 (F) Encóder 3: Coordenada del punto de referencia fuera del rango permitido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La coordenada del punto de referencia recibida a través de la entrada de conector CI:p2599 al calibrar el encóder está fuera de la mitad del rango del encóder y no puede ajustarse como posición actual del eje. El valor máximo permitido se indica en la información adicional.
Ayuda: La coordenada del punto de referencia debe ajustarse a un valor menor al valor especificado en la información adicional.
Ver también: p2598 (PosS Coordenada del punto de referencia Fuente de señal)
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F07560 Accto Encóder: Número de impulsos no es potencia de dos

Valor de aviso: juego datos encóder: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: En encóders absolutos giratorios el número de impulsos en p0408 debe ser una potencia de dos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
El valor de fallo incluye el número de juego de datos de encóder afectado.
Ayuda: - Comprobar la parametrización (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Dado el caso, actualizar el firmware del Sensor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07561 Accto Encóder: Número de impulsos multivuelta no es potencia de dos

Valor de aviso: juego datos encóder: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La resolución multivuelta en p0421 debe ser una potencia de dos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
El valor de fallo incluye el número de juego de datos de encóder afectado.
Ayuda: - Comprobar la parametrización (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Dado el caso, actualizar el firmware del Sensor Module.

F07562 (A) Accionamiento Encóder: Seguimiento de posición de encóder incremental imposible

Valor de aviso: causa del fallo: %1, nº de componente: %2, juego de datos de encóder: %3
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: No se admite el seguimiento de posición solicitado para el encóder incremental.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
ccccbbaa hex
aa = juego de datos de encóder
bb = n.º de componente
cccc = causa del fallo
cccc = 00 hex = 0 dec
El tipo de encóder no es compatible con la función "Seguimiento de posición de encóder incremental".
cccc = 01 hex = 1 dec
No puede activarse el seguimiento de posición porque no alcanza el espacio en la NVRAM interna o hay una Control Unit sin NVRAM.
cccc = 04 hex = 4 dec
Se utiliza un encóder lineal que no es compatible con la función "Seguimiento de posición".
Ver también: p0404 (Configuración de encóder actúa), p0411 (Reductor de medida Configuración), r0456 (Configuración de encóder soportada)
Ayuda: - Comprobar la parametrización del encóder (p0400, p0404).
- Utilizar una Control Unit con una NVRAM suficiente.
- Anular el seguimiento de posición para el encóder incremental si es necesario (p0411.3 = 0).
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A07565 (F, N) Accto: Fallo encóder Interfaz PROFIdrive 1

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Por la interfaz de encóder PROFIdrive para el encóder 1 se señaliza fallo de encóder (G1_ZSW.15).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Código de fallo de G1_XIST2, ver descripción de r0483.
Nota:
Esta alarma sólo se emite si p0480[0] es distinto de cero.
Ayuda: Confirmar el fallo de encóder mediante la palabra de mando de encóder (G1_STW.15 = 1).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07566 (F, N) Accto: Fallo encóder Interfaz PROFIdrive 2

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Por la interfaz de encóder PROFIdrive para el encóder 2 se señaliza fallo de encóder (G2_ZSW.15).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Código de fallo de G2_XIST2, ver descripción de r0483.
Nota:
Esta alarma sólo se emite si p0480[1] es distinto de cero.
Ayuda: Confirmar el fallo de encóder mediante la palabra de mando de encóder (G2_STW.15 = 1).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07567 (F, N) Accto: Fallo encóder Interfaz PROFIdrive 3

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Por la interfaz de encóder PROFIdrive para el encóder 3 se señaliza fallo de encóder (G3_ZSW.15).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Código de fallo de G3_XIST2, ver descripción de r0483.
Nota:
Esta alarma sólo se emite si p0480[2] es distinto de cero.
Ayuda: Confirmar el fallo de encóder mediante la palabra de mando de encóder (G3_STW.15 = 1).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07569 (F) El encóder no ha podido identificarse

Valor de aviso: -
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En la identificación del encóder (en espera) con p0400 = 10100 no ha podido identificarse el encóder.
Puede que no haya ningún encóder o que este sea incorrecto, que no haya ningún cable de encóder enchufado al Sensor Module o que el que hay enchufado sea incorrecto, o que no se haya conectado el componente DRIVE-CLiQ al DRIVE-CLiQ.
Nota:
Una identificación de encóder presupone soporte por parte del encóder y es posible en los casos siguientes:
- Encóder con interfaz EnDat
- Motor con DRIVE-CLiQ

Ayuda: - Comprobar y, dado el caso, conectar encóder o cable de encóder.
- Comprobar y, dado el caso, establecer la conexión DRIVE-CLiQ.
- Para encóders que no se pueden identificar (p. ej., encóders sin interfaz EnDat) ha de introducirse el tipo de encóder correspondiente en p0400.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07575 Accto: Encóder en motor no listo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2
Servo: DES2 (ENCÓDER)
Vector: DES2 (ENCÓDER)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Encóder en motor señaliza no listo.
- Ha fallado la inicialización del encóder 1 (encóder en motor).
- La función "Encóder estacionado" está activa (palabra de mando encóder G1_STW.14 = 1).
- La interfaz de encóder (Sensor Module) está desactivada (p0145).
- El Sensor Module está defectuoso.

Ayuda: Evaluar otros fallos presentes vía encóder 1.

A07576 Accto: Modo sin encóder activo debido a un fallo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El modo sin encóder está activo debido a un fallo (r1407.13 = 1).
Nota:
En p0491, el comportamiento para fallos está ajustado con reacción a fallos ENCÓDER.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Subsanar la causa de posibles fallos de encóder.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

A07577 (F) Encóder 1: Evaluación de detector no posible

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al evaluar el detector se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
6: El borne de entrada para el detector no está ajustado.
4098: Error durante la inicialización del detector.
4100: La frecuencia de los pulsos de medida es demasiado alta.
4200: El ciclo de PROFIBUS no es un múltiplo entero del ciclo del regulador de posición.

Ayuda: Desactivar la evaluación del detector (BI: p2509 = señal 0).
Rel. al valor de alarma = 6:
Ajustar el borne de entrada para detector (p0488, p0489 o bien p2517, p2518).
Rel. al valor de alarma = 4098:
Comprobar el hardware de la Control Unit.
Rel. al valor de alarma = 4100:
Reducir la frecuencia de los pulsos de medida en el detector.
Rel. al valor de alarma = 4200:
Ajustar la relación entre los ciclos PROFIBUS y del regulador de posición a un número entero.

Reacción a F: DES1

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07578 (F) Encóder 2: Evaluación de detector no posible

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Al evaluar el detector se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
6: El borne de entrada para el detector no está ajustado.
4098: Error durante la inicialización del detector.
4100: La frecuencia de los pulsos de medida es demasiado alta.
4200: El ciclo de PROFIBUS no es un múltiplo entero del ciclo del regulador de posición.

Ayuda: Desactivar la evaluación del detector (BI: p2509 = señal 0).
Rel. al valor de alarma = 6:
Ajustar el borne de entrada para detector (p0488, p0489 o bien p2517, p2518).
Rel. al valor de alarma = 4098:
Comprobar el hardware de la Control Unit.
Rel. al valor de alarma = 4100:
Reducir la frecuencia de los pulsos de medida en el detector.
Rel. al valor de alarma = 4200:
Ajustar la relación entre los ciclos PROFIBUS y del regulador de posición a un número entero.

Reacción a F: DES1

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07579 (F) Encóder 3: Evaluación de detector no posible

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Al evaluar el detector se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
6: El borne de entrada para el detector no está ajustado.
4098: Error durante la inicialización del detector.
4100: La frecuencia de los pulsos de medida es demasiado alta.
4200: El ciclo de PROFIBUS no es un múltiplo entero del ciclo del regulador de posición.

Ayuda: Desactivar la evaluación del detector (BI: p2509 = señal 0).
Rel. al valor de alarma = 6:
Ajustar el borne de entrada para detector (p0488, p0489 o bien p2517, p2518).
Rel. al valor de alarma = 4098:
Comprobar el hardware de la Control Unit.
Rel. al valor de alarma = 4100:
Reducir la frecuencia de los pulsos de medida en el detector.
Rel. al valor de alarma = 4200:
Ajustar la relación entre los ciclos PROFIBUS y del regulador de posición a un número entero.

Reacción a F: DES1

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07580 (F, N) Accto: Ningún Sensor Module con nº de componente adecuado

Valor de aviso: juego datos encóder: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: No se ha encontrado ningún Sensor Module que tenga el número de componente especificado en p0141.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Juego de datos de encóder afectado (índice de p0141).

Ayuda: Corregir el parámetro p0141.

Reacción a F: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07581 (F) Encóder 1: Acondicionamiento de posición real erróneo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante el acondicionamiento de la posición real ha aparecido un error.
Ayuda: Controlar el encóder para el acondicionamiento de la posición real.
Ver también: p2502 (RP Asignación de encóder)
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07582 (F) Encóder 2: Acondicionamiento de posición real erróneo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante el acondicionamiento de la posición real ha aparecido un error.
Ayuda: Controlar el encóder para el acondicionamiento de la posición real.
Ver también: p2502 (RP Asignación de encóder)
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07583 (F) Encóder 3: Acondicionamiento de posición real erróneo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante el acondicionamiento de la posición real ha aparecido un error.
Ayuda: Controlar el encóder para el acondicionamiento de la posición real.
Ver también: p2502 (RP Asignación de encóder)
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07584 Encóder 1: Valor set de posicionamiento activado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La posición real se setea, mientras BI: p2514 = señal 1, al valor recibido vía CI:p2515. No es posible corregir un eventual error de regulación.
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente con BI: p2514 = Señal 0.

A07585 Encóder 2: Valor set de posicionamiento activado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La posición real se setea, mientras BI: p2514 = señal 1, al valor recibido vía CI:p2515. No es posible corregir un eventual error de regulación.
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente con BI: p2514 = Señal 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07586 Encóder 3: Valor set de posicionamiento activado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La posición real se setea, mientras BI: p2514 = señal 1, al valor recibido vía CI:p2515. No es posible corregir un eventual error de regulación.
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente con BI: p2514 = Señal 0.

A07587 Encóder 1: Acondicionamiento de posición real carece de encóder válido

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante el acondicionamiento de la posición real ha aparecido el problema siguiente:
- Está asignado un juego de datos de encóder, pero el juego no contiene ningún dato (p0400 = 0) o datos no válidos (p. ej. p0408 = 0).
Ayuda: Comprobar los juegos de datos de accionamiento y los juegos de datos de encóder.
Ver también: p0187 (Encóder 1 Juegos datos encóder Número), p0188 (Encóder 2 Juegos datos encóder Número), p0189 (Encóder 3 Juegos datos encóder Número), p0400 (Tipo encod. Selec.), p2502 (RP Asignación de encóder)

A07588 Encóder 2: Acondicionamiento de posición real carece de encóder válido

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante el acondicionamiento de la posición real ha aparecido el problema siguiente:
- Está asignado un juego de datos de encóder, pero el juego no contiene ningún dato (p0400 = 0) o datos no válidos (p. ej. p0408 = 0).
Ayuda: Comprobar los juegos de datos de accionamiento y los juegos de datos de encóder.
Ver también: p0187 (Encóder 1 Juegos datos encóder Número), p0188 (Encóder 2 Juegos datos encóder Número), p0189 (Encóder 3 Juegos datos encóder Número), p0400 (Tipo encod. Selec.), p2502 (RP Asignación de encóder)

A07589 Encóder 3: Acondicionamiento de posición real carece de encóder válido

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante el acondicionamiento de la posición real ha aparecido el problema siguiente:
- Está asignado un juego de datos de encóder, pero el juego no contiene ningún dato (p0400 = 0) o datos no válidos (p. ej. p0408 = 0).
Ayuda: Comprobar los juegos de datos de accionamiento y los juegos de datos de encóder.
Ver también: p0187 (Encóder 1 Juegos datos encóder Número), p0188 (Encóder 2 Juegos datos encóder Número), p0189 (Encóder 3 Juegos datos encóder Número), p0400 (Tipo encod. Selec.), p2502 (RP Asignación de encóder)

A07590 (F) Encóder 1: Conmutación de juego de datos de accionamiento en marcha

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Una conmutación del juego de datos de accionamiento (conmutación DDS) con cambio de las condiciones mecánicas o de la asignación de encóder (p2502) se ha solicitado durante la marcha.
Ayuda: Para la conmutación de juego de datos de accionamiento, primero salir del modo de operación "Servicio"
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07591 (F) Encóder 2: Conmutación de juego de datos de accionamiento en marcha

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Una conmutación del juego de datos de accionamiento (conmutación DDS) con cambio de las condiciones mecánicas o de la asignación de encóder (p2502) se ha solicitado durante la marcha.
Ayuda: Para la conmutación de juego de datos de accionamiento, primero salir del modo de operación "Servicio"
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07592 (F) Encóder 3: Conmutación de juego de datos de accionamiento en marcha

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Una conmutación del juego de datos de accionamiento (conmutación DDS) con cambio de las condiciones mecánicas o de la asignación de encóder (p2502) se ha solicitado durante la marcha.
Ayuda: Para la conmutación de juego de datos de accionamiento, primero salir del modo de operación "Servicio"
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07593 (F, N) Encóder 1: Rango de valores para posición real rebasado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha superado el rango de valores (-2147483648 ... 2147483647) para representar la posición real.
Al producirse el desbordamiento se resetea el estado "Referenciado" o el estado "Calibración del sistema absoluto de medida".
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: La posición real (r2521) ha rebasado el rango de valores.
2: El valor real de encóder Gn_XIST2 (r0483) o el valor absoluto tras el reductor de carga (r2723) ha rebasado el rango de valores.
3: El valor máximo de encóder por el factor para la conversión de la posición absoluta (r0483 o r2723) de incrementos a unidades de longitud (LU) ha superado el rango de valores para representar la posición real.
Ayuda: Dado el caso, reducir el margen de desplazamiento o la resolución de posición.
Rel. al valor de alarma = 3:
Reducción de la resolución de posición y el factor de conversión:
- Reducir unidad de longitud (LU) por vuelta de carga en encóders giratorios (p2506).
- Aumentar la resolución fina de la posición real absoluta (p0419).
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07594 (F, N) Encóder 2: Rango de valores para posición real rebasado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha superado el rango de valores (-2147483648 ... 2147483647) para representar la posición real.
Al producirse el desbordamiento se resetea el estado "Referenciado" o el estado "Calibración del sistema absoluto de medida".
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: La posición real (r2521) ha rebasado el rango de valores.
2: El valor real de encóder Gn_XIST2 (r0483) o el valor absoluto tras el reductor de carga (r2723) ha rebasado el rango de valores.
3: El valor máximo de encóder por el factor para la conversión de la posición absoluta (r0483 o r2723) de incrementos a unidades de longitud (LU) ha superado el rango de valores para representar la posición real.

Ayuda: Dado el caso, reducir el margen de desplazamiento o la resolución de posición.
Rel. al valor de alarma = 3:
Reducción de la resolución de posición y el factor de conversión:
- Reducir unidad de longitud (LU) por vuelta de carga en encóders giratorios (p2506).
- Aumentar la resolución fina de la posición real absoluta (p0419).

Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07595 (F, N) Encóder 3: Rango de valores para posición real rebasado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha superado el rango de valores (-2147483648 ... 2147483647) para representar la posición real.
Al producirse el desbordamiento se resetea el estado "Referenciado" o el estado "Calibración del sistema absoluto de medida".
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: La posición real (r2521) ha rebasado el rango de valores.
2: El valor real de encóder Gn_XIST2 (r0483) o el valor absoluto tras el reductor de carga (r2723) ha rebasado el rango de valores.
3: El valor máximo de encóder por el factor para la conversión de la posición absoluta (r0483 o r2723) de incrementos a unidades de longitud (LU) ha superado el rango de valores para representar la posición real.

Ayuda: Dado el caso, reducir el margen de desplazamiento o la resolución de posición.
Rel. al valor de alarma = 3:
Reducción de la resolución de posición y el factor de conversión:
- Reducir unidad de longitud (LU) por vuelta de carga en encóders giratorios (p2506).
- Aumentar la resolución fina de la posición real absoluta (p0419).

Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07596 (F) Encóder 1: Función de referenciado cancelada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: Una función de referenciado activada (búsqueda de marcas de referencia o evaluación de detector) ha sido cancelada.
- Se ha producido un error del encóder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Posición real ajustada durante la función de referenciado activada.
- Búsqueda de marcas de referencia y evaluación de detector activadas al mismo tiempo (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 1)
- La función de referenciado activada (búsqueda de marcas de referencia y evaluación de detector) ha sido desactivada (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 0).

Ayuda: - Comprobar las causas y eliminarlas.
- Anular la fuente de señal (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 0) y activar la función deseada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07597 (F) Encóder 2: Función de referenciado cancelada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Una función de referenciado activada (búsqueda de marcas de referencia o evaluación de detector) ha sido cancelada.
- Se ha producido un error del encóder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Posición real ajustada durante la función de referenciado activada.
- Búsqueda de marcas de referencia y evaluación de detector activadas al mismo tiempo (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 1)
- La función de referenciado activada (búsqueda de marcas de referencia y evaluación de detector) ha sido desactivada (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 0).

Ayuda: - Comprobar las causas y eliminarlas.
- Anular la fuente de señal (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 0) y activar la función deseada.

Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A07598 (F) Encóder 3: Función de referenciado cancelada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Una función de referenciado activada (búsqueda de marcas de referencia o evaluación de detector) ha sido cancelada.
- Se ha producido un error del encóder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Posición real ajustada durante la función de referenciado activada.
- Búsqueda de marcas de referencia y evaluación de detector activadas al mismo tiempo (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 1)
- La función de referenciado activada (búsqueda de marcas de referencia y evaluación de detector) ha sido desactivada (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 0).

Ayuda: - Comprobar las causas y eliminarlas.
- Anular la fuente de señal (BI: p2508 y BI: p2509 = señal 0) y activar la función deseada.

Reacción a F: DES1 (DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F07599 (A) Encóder 1 calibración no posible

Valor de aviso: juego de datos de accto.: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El valor máximo de encóder por el factor para la conversión de la posición absoluta (r0483 o r2723) de incrementos a unidades de longitud (LU) ha superado el rango de valores (-2147483648 ... 2147483647) para representar la posición real.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Si la máxima posición absoluta (LU) posible es mayor a 4294967296, no puede calibrarse debido a un desbordamiento.
En encóders giratorios, la máxima posición absoluta (LU) posible se calcula de la siguiente manera:
1. Encóder en el motor sin seguimiento de posición:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) con encóder multivuelta
2. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de medida
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de medida y de carga:
p2506 * p2721
5. Encóder directo sin seguimiento de posición:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 con encóder multivuelta
6. Encóder directo con seguimiento de posición para reductor de medida:
p2506 * p0412

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07600 (A) Encóder 2 calibración no posible

Valor de aviso: juego de datos de accto.: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El valor máximo de encóder por el factor para la conversión de la posición absoluta (r0483 o r2723) de incrementos a unidades de longitud (LU) ha superado el rango de valores (-2147483648 ... 2147483647) para representar la posición real.

Ayuda: Si la máxima posición absoluta (LU) posible es mayor a 4294967296, no puede calibrarse debido a un desbordamiento.
En encóders giratorios, la máxima posición absoluta (LU) posible se calcula de la siguiente manera:
1. Encóder en el motor sin seguimiento de posición:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) con encóder multivuelta
2. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de medida
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de medida y de carga:
p2506 * p2721
5. Encóder directo sin seguimiento de posición:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 con encóder multivuelta
6. Encóder directo con seguimiento de posición para reductor de medida:
p2506 * p0412

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07601 (A) Encóder 3 calibración no posible

Valor de aviso: juego de datos de accto.: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El valor máximo de encóder por el factor para la conversión de la posición absoluta (r0483 o r2723) de incrementos a unidades de longitud (LU) ha superado el rango de valores (-2147483648 ... 2147483647) para representar la posición real.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Si la máxima posición absoluta (LU) posible es mayor a 4294967296, no puede calibrarse debido a un desbordamiento.
En encóders giratorios, la máxima posición absoluta (LU) posible se calcula de la siguiente manera:
1. Encóder en el motor sin seguimiento de posición:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) con encóder multivuelta
2. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de medida
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encóder en el motor con seguimiento de posición para reductor de medida y de carga:
p2506 * p2721
5. Encóder directo sin seguimiento de posición:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 con encóder multivuelta
6. Encóder directo con seguimiento de posición para reductor de medida:
p2506 * p0412

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07800 Accto: No existe etapa de potencia

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: No es posible leer los parámetros de la etapa de potencia o en ésta no hay memorizado ningún parámetro.
Conexión de la Control Unit a la etapa de potencia, interrumpida o defectuosa.
Nota:
Este fallo también aparece si se ha elegido una topología errónea en el software de puesta en marcha y la parametrización resultante se carga luego en la Control Unit.
Ver también: r0200 (Etapa de potencia Código actual)

Ayuda:
- Conectar la línea de datos a la etapa de potencia y encender de nuevo (POWER ON) la CU.
- Comprobar o reemplazar la CU.
- Comprobar el cable de alimentación entre la CU y la etapa de potencia.
- Tras corregir la topología, repetir la carga de los parámetros usando el software de puesta en marcha.

F07801 Accto: Motor Sobreintens.

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha sobrepasado el límite de intensidad permitido del motor.
- Límite de intensidad eficaz ajustado demasiado bajo.
- Regulador de intensidad ajustado incorrectamente.
- Motor frenado en caso de gran factor de corrección de par de vuelco.
- Modo U/f: Rampa de aceleración demasiado corta o carga excesiva.
- Modo U/f: Cortocircuito en cable a motor o defecto a tierra.
- Modo U/f: La intensidad del motor no casa con la intensidad del Motor Module.

Nota:
Motor síncrono: Intensidad límite = 1.3 x p0323
Motor asíncrono: Intensidad límite = 1.3 x r0209

Ayuda:
- Comprobar los límites de intensidad (p0323, p0640).
- Comprobar el regulador de intensidad (p1715, p1717).
- Reducir el factor de corrección de par de vuelco (p0326).
- Aumentar la rampa de aceleración (p1318) o disminuir la carga.
- Buscar cortocircuito o defecto a tierra en el motor o los cables al mismo.
- Comprobar la combinación de Motor Module y motor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07801 Accto: Motor Sobreintens.

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha sobrepasado el límite de intensidad permitido del motor.
- Límite de intensidad eficaz ajustado demasiado bajo.
- Regulador de intensidad ajustado incorrectamente.
- Modo U/f: Rampa de aceleración demasiado corta o carga excesiva.
- Modo U/f: Cortocircuito en cable a motor o defecto a tierra.
- Modo U/f: La intensidad del motor no casa con la intensidad de la etapa de potencia.
- Conexión con el motor girando sin la función Rearranque al vuelo (p1200).

Nota:
Intensidad límite = 2 x mínimo (p0640, 4 x p0305 x p0306) >= 2 x p0305 x p0306

Ayuda:
- Comprobar los límites de intensidad (p0640).
- Regulación vectorial: Comprobar el regulador de intensidad (p1715, p1717).
- Control por U/f: Comprobar regulador limitador de intensidad (p1340 ... p1346).
- Aumentar rampa aceleración (p1120) o disminuir carga.
- Buscar cortocircuito o defecto a tierra en el motor o los cables al mismo.
- Comprobar la conexión estrella/triángulo y la parametrización de la placa de características del motor.
- Comprobar combinación etapa de potencia y motor.
- Seleccionar la función Rearranque al vuelo (p1200) si se conecta con el motor girando.

F07802 Accto: Alimentación o etapa de potencia no lista

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La alimentación o el accionamiento señalizan que no están listos tras una orden de conexión interna.
- Tiempo de vigilancia demasiado corto.
- Tensión en circuito intermedio no presente.
- Alimentación asociada o accionamiento del componente que señaliza defectuosos.
- Tensión de conexión ajustada erróneamente.

Ayuda:
- Aumentar el tiempo de vigilancia (p0857).
- Procurar que haya tensión en circuito intermedio. Comprobar el embarrado del circuito intermedio. Habilitar la alimentación.
- Sustituir la alimentación asociada o el accionamiento del componente que señaliza el fallo.
- Comprobar el ajuste de la tensión de conexión (p0210).

Ver también: p0857 (Etapa de potencia Tiempo de vigilancia)

A07805 (N) Alimentación: Etapa de potencia Sobrecarga I2t

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Sobrepasado umbral de alarma para sobrecarga I2t (p0294) de la etapa de potencia.
Ayuda:
- Reducir la carga permanente.
-Adaptar ciclo de carga.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07805 (N) Accto: Etapa de potencia Sobrecarga I2t

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Sobrepasado umbral de alarma para sobrecarga I2t (p0294) de la etapa de potencia.
Se produce la reacción parametrizada en p0290.
Ver también: p0290 (Etapa de potencia Reacción en sobrecarga)

Ayuda: - Reducir la carga permanente.
-Adaptar ciclo de carga.
- Comprobar la correspondencia entre las intensidades nominales del motor y el Motor Module.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F07807 Accionamiento: Cortocircuito detectado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES2 (NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado un cortocircuito entre fases en los bornes de salida del convertidor por el lado del motor.
Nota:
La inversión de los cables de la red y del motor también se detecta como cortocircuito por el lado del motor.

Ayuda: - Comprobar si hay un cortocircuito entre fases en la conexión del convertidor por el lado del motor.
- Descartar la posibilidad de que se hayan permutado los cables de la red y del motor.

F07808 (A) Módulo amortiguador HF: amortiguación no lista

Valor de aviso: nuevo aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa:

Ayuda:

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F07810 Accto: EEPROM de etapa de potencia sin datos nominales

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La EEPROM de la etapa de potencia no tiene memorizado datos nominales.
Ver también: p0205 (Etapa de potencia Aplicación), r0206 (Etapa de potencia Potencia asignada), r0207 (Etapa de potencia Intensidad asignada), r0208 (Etapa de potencia Tensión nominal de red), r0209 (Etapa de potencia Intensidad máxima)

Ayuda: Sustituir la etapa de potencia o informar al servicio técnico de Siemens.

F07815 Accto: Se ha modificado la etapa de potencia

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El código de la etapa de potencia actual no coincide con el código memorizado. Esto sucede cuando la etapa de comparación en p9906 o p9908 no está ajustada a 2 (baja) o 3 (mínima).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro erróneo.
Ver también: r0200 (Etapa de potencia Código actual), p0201 (Etapa de potencia Código)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Conectar la etapa de potencia original y reencender la Control Unit (POWER ON) o ajustar p0201 = r0200 y activar puesta en marcha, con p0010 = 0.
Para alimentaciones es aplicable:
Deben usarse bobinas de conmutación o filtros de red que estén especificados para la nueva etapa de potencia.
Seguidamente debe realizarse una rutina de identificación de la red y el circuito intermedio (p3410 = 5). No es posible cambiar la etapa de potencia sin realizar una nueva puesta en marcha si la vieja y la nueva etapa de potencia se diferencian en el tipo de alimentación (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), el formato (Booksize, Chassis) o la clase de tensión.
Para onduladores es aplicable:
Si se acepta la nueva etapa de potencia, el límite de intensidad (p0640) puede reducirse debido a la menor intensidad máxima de la etapa de potencia (r0209) (los límites de par permanecen).
Si no sólo se cambia la etapa de potencia, si no también el motor, entonces es necesario repetir la puesta en marcha de éste (p. ej. vía p0010 = 1). Esto también es necesario si todavía hay datos de motor pendientes de cargar vía DRIVE-CLiQ.
Ver también: r0200 (Etapa de potencia Código actual)

F07815 Accto: Se ha modificado la etapa de potencia

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El código de la etapa de potencia actual no coincide con el código memorizado. Esto sucede cuando la etapa de comparación en p9906 o p9908 no está ajustada a 2 (baja) o 3 (mínima).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro erróneo.
Ver también: r0200 (Etapa de potencia Código actual), p0201 (Etapa de potencia Código)
Ayuda: Conectar la etapa de potencia original y reencender la Control Unit (POWER ON) o ajustar p0201 = r0200 y activar puesta en marcha, con p0010 = 0.
Para alimentaciones es aplicable:
Deben usarse bobinas de conmutación o filtros de red que estén especificados para la nueva etapa de potencia.
Seguidamente debe realizarse una rutina de identificación de la red y el circuito intermedio (p3410 = 5). No es posible cambiar la etapa de potencia sin realizar una nueva puesta en marcha si la vieja y la nueva etapa de potencia se diferencian en el tipo de alimentación (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), el formato (Booksize, Chassis) o la clase de tensión.
Para onduladores es aplicable:
Si se acepta la nueva etapa de potencia, el límite de intensidad (p0640) puede reducirse debido a la menor intensidad máxima de la etapa de potencia (r0209) (los límites de par permanecen).
Si no sólo se cambia la etapa de potencia, si no también el motor, entonces es necesario repetir la puesta en marcha de éste (p. ej. vía p0010 = 1). Esto también es necesario si todavía hay datos de motor pendientes de cargar vía DRIVE-CLiQ.
Si se ajusta la etapa de comparación en p9906 = 2, 3, se puede salir de la puesta en marcha (p0010 = 0) y confirmar el error.
Ver también: r0200 (Etapa de potencia Código actual)

F07815 Accto: Se ha modificado la etapa de potencia

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El código de la etapa de potencia actual no coincide con el código memorizado. Esto sucede cuando la etapa de comparación en p9906 o p9908 no está ajustada a 2 (baja) o 3 (mínima).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro erróneo.
Ver también: r0200 (Etapa de potencia Código actual), p0201 (Etapa de potencia Código)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Conectar la etapa de potencia original y reencender la Control Unit (POWER ON) o ajustar p0201 = r0200 y activar puesta en marcha, con p0010 = 0.
Si se acepta la nueva etapa de potencia, el límite de intensidad p0640 puede reducirse debido a la menor intensidad máxima de la etapa de potencia (r0209) (los límites de par permanecen).
Si no sólo se cambia la etapa de potencia, si no también el motor, entonces es necesario repetir la puesta en marcha de éste (p. ej. vía p0010 = 1). Esto también es necesario si todavía hay datos de motor pendientes de cargar vía DRIVE-CLiQ.
Si se ajusta la etapa de comparación en p9906 = 2, 3, se puede salir de la puesta en marcha (p0010 = 0) y confirmar el error.
Ver también: r0200 (Etapa de potencia Código actual)

A07820 Accto: Sensor de temperatura no conectado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El sensor de temperatura especificado en p0600 para la vigilancia de la temperatura del motor no está disponible.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: p0601 = 10 (SME), pero en p0600 no se ha seleccionado evaluación vía encóder.
2: p0600 = 10 (BICO), pero la fuente de señal (p0603) no está interconectada.
3: p0601 = 11 (BICO), pero en p0600 no se ha seleccionado evaluación vía interconexión BICO (20 ó 21).
4: p0601 = 11 (BICO) y p4610-p4613 > 0, pero la fuente de señal correspondiente (p0608, p0609) no está interconectada.
5: El componente con evaluación de señales de encóder no está presente o ha sido desmontado en algún momento.
6: La evaluación vía Motor Module no es posible (r0192.21).
Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- En p0600, ajustar el encóder con el sensor de temperatura.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Interconectar p0603 con la señal de temperatura.
Rel. al valor de alarma = 3, 4:
- Ajustar sensor de temperatura disponible (p0600, p0601).
- Ajustar p4610 ... p4613 = 0 (ningún sensor) o interconectar p0608 o p0609 con señal de temperatura externa.
Rel. al valor de alarma = 5:
- Conectar el componente con sensor de temperatura. Comprobar la conexión DRIVE-CLiQ.
Rel. al valor de alarma = 6:
- Actualizar el firmware del Motor Module. Conectar sensor de temperatura vía encóder.
Ver también: p0600 (Sensor de temperatura en motor para vigilancia), p0601

A07825 (N) Accto: Modo Simulación activado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Está activado el modo de simulación.
El accionamiento sólo puede conectarse si la tensión en el circuito intermedio es inferior a 40 V.
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente si se desactiva el modo de simulación, haciendo p1272 = 0.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07826 Accto: tensión circuito intermedio excesiva en modo Simulación

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Está activado el modo de simulación y la tensión en el circuito intermedio supera el valor permitido de 40 V.
Ayuda: - Desactivar el modo de simulación (p1272 = 0) y confirmar el fallo.
- Reducir la tensión de entrada para obtener una tensión en el circuito intermedio inferior a 40 V.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07840 Accto: Alimentación Falta Servicio

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2 (NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La señal "Alimentación lista" no está presente a pesar de que las habilitaciones para el accionamiento están presentes durante más tiempo que el tiempo de vigilancia parametrizado (p0857).
- Alimentación no en servicio.
- Interconexión de la entrada de binector para la señal "Listo" errónea o falta (p0864).
- La unidad de alimentación ejecuta actualmente una rutina de identificación de red.

Ayuda: - Poner en servicio la alimentación.
- Comprobar la interconexión de la entrada de binector para la señal "Alimentación Lista" (p0864).
- Aumentar el tiempo de vigilancia (p0857).
- Esperar a que finalice la rutina de identificación de red de la unidad de alimentación.
Ver también: p0857 (Etapa de potencia Tiempo de vigilancia), p0864 (Alimentación Servicio)

F07841 (A) Accto: Alimentación Señal Servicio anulada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La señal "mando por PLC" se ha anulado durante el funcionamiento.
- Interconexión de la entrada de binector para la señal "Alimentación lista" errónea o falta (p0864).
- Se han desactivado las habilitaciones de la alimentación.
- La alimentación anula la señal "Alimentación lista" debido a un fallo.

Ayuda: - Comprobar la interconexión de la entrada de binector para la señal "Alimentación Lista" (p0864).
- Comprobar las habilitaciones de la alimentación y, dado el caso, activarlas.
- Anular y acusar un fallo de la alimentación.
Nota:
Si el accionamiento debe utilizarse para el respaldo de circuito intermedio en régimen generador, debe parametrizarse la reacción a fallo a NINGUNA, DES1 o DES3. Con ello, el accionamiento puede seguir funcionando tras el fallo de la alimentación.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A07850 (F) Alarma externa 1

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha activado la señal BICO para "alarma externa 1".
Está presente la condición de activación de esta alarma externa.
Ver también: p2112 (Alarma externa 1)

Ayuda: Eliminar las causas para esta alarma.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A07851 (F) Alarma externa 2

Valor de aviso: -

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha activado la señal BICO para "alarma externa 2".
Está presente la condición de activación de esta alarma externa.
Ver también: p2116 (Alarma externa 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Eliminar las causas para esta alarma.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A07852 (F) Alarma externa 3

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha activado la señal BICO para "alarma externa 3".
Está presente la condición de activación de esta alarma externa.
Ver también: p2117 (Alarma externa 3)
Ayuda: Eliminar las causas para esta alarma.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F07860 (A) Fallo externo 1

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se ha activado la señal BICO para "fallo externo 1".
Ver también: p2106 (Fallo externo 1)
Ayuda: Eliminar las causas de este fallo.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07861 (A) Fallo externo 2

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se ha activado la señal BICO para "fallo externo 2".
Ver también: p2107 (Fallo externo 2)
Ayuda: Eliminar las causas de este fallo.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07862 (A) Fallo externo 3

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se ha activado la señal BICO para "fallo externo 3".
Ver también: p2108, p3111, p3112
Ayuda: Eliminar las causas de este fallo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07890 Protección de tensión interna activa/cortocircuito de inducido interno con STO activo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El cortocircuito de inducido interno (p1231 = 4) no es posible porque Safe Torque Off (STO) está habilitado. No se pueden habilitar los impulsos.
Ayuda: Desconectar el cortocircuito de inducido interno (p1231 = 0) o desactivar Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
Nota:
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

F07900 (N, A) Accto: Motor bloqueado/Regulador de velocidad en tope

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El motor funciona en el límite de par y por debajo del umbral de velocidad ajustado en p2175 durante un tiempo superior al definido en p2177.
Este aviso puede también señalizase si oscila la velocidad real y la salida del regulador de velocidad llega repetida y brevemente al tope.
Ver también: p2175 (Motor bloqueado Umbral de velocidad), p2177 (Motor bloqueado Retardo)
Ayuda: - Comprobar el libre giro del motor.
- Comprobar el límite de par: En sentido de giro positivo, r1538; en sentido de giro negativo, r1539.
- Comprobar el parámetro de la señalización "Motor bloqueado"; dado el caso corregirlo (p2175, p2177).
- Comprobar la inversión del valor real (p0410).
- Comprobar la conexión del encóder en el motor.
- Comprobar el número de impulsos del encóder (p0408).
- Con SERVO operando sin encóder y motores de pequeña potencia (< 300 W), elevar la frecuencia de pulsación (p1800).
- Tras la cancelación del módulo de función "Posicionador simple" (PosS), comprobar y adaptar de nuevo los límites de par en régimen motor (p1528) y en generador (p1529).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07900 (N, A) Accionamiento: Motor bloqueado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El motor funciona en el límite de par y por debajo del umbral de velocidad ajustado en p2175 durante un tiempo superior al definido en p2177.
Este aviso puede también señalizase si oscila la velocidad real y la salida del regulador de velocidad llega repetida y brevemente al tope.
Si están activados el modo Simulación (p1272 = 1) y la regulación con encóder (p1300 = 21), se genera el aviso de bloqueo si la señal del encóder no procede de un motor accionado con la consigna de par de la regulación.
Ver también: p2175 (Motor bloqueado Umbral de velocidad), p2177 (Motor bloqueado Retardo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el libre giro del motor.
- Comprobar el límite de par: En sentido de giro positivo, r1538; en sentido de giro negativo, r1539.
- Comprobar el parámetro de la señalización "Motor bloqueado"; dado el caso corregirlo (p2175, p2177).
- Comprobar la inversión del valor real (p0410).
- Comprobar la conexión del encóder en el motor.
- Comprobar el número de impulsos del encóder (p0408).
- Con SERVO operando sin encóder y motores de pequeña potencia (< 300 W), elevar la frecuencia de pulsación (p1800).
- Tras la cancelación del módulo de función "Posicionador simple" (PosS), comprobar y adaptar de nuevo los límites de par en régimen motor (p1528) y en generador (p1529).
- En el modo Simulación y el modo con encóder es necesario que la etapa de potencia en la cual se encuentra el motor esté conectada y sea abastecida con la consigna de par de la regulación simulada. De lo contrario se tiene que conmutar a regulación sin encóder (ver p1300).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07901 Accto: Motor Sobrevelocidad

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2 (IASC/FRENODC)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha superado por exceso o defecto la velocidad máxima permitida.
La velocidad positiva máxima permitida se forma como sigue: Mínimo (p1082, CI: p1085) + p2162.
La velocidad negativa máxima permitida se forma como sigue: Máximo (-p1082, CI: 1088) - p2162.
Ayuda: En caso de sentido de giro positivo es aplicable:
- Comprobar r1084 y, eventualmente, corregir p1082, CI: p1085 y p2162
En caso de sentido de giro negativo es aplicable:
- Comprobar r1087 y, eventualmente, corregir p1082, CI: p1088 y p2162

F07901 Accto: Motor Sobrevelocidad

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (IASC/FRENODC)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha superado por exceso o defecto la velocidad máxima permitida.
La velocidad positiva máxima permitida se forma como sigue: Mínimo (p1082, CI: p1085) + p2162.
La velocidad negativa máxima permitida se forma como sigue: Máximo (-p1082, CI: 1088) - p2162.
Ayuda: En caso de sentido de giro positivo es aplicable:
- Comprobar r1084 y, eventualmente, corregir p1082, CI: p1085 y p2162
En caso de sentido de giro negativo es aplicable:
- Comprobar r1087 y, eventualmente, corregir p1082, CI: p1088 y p2162
Activar el control anticipativo del regulador de limitación de velocidad (p1401.7 = 1).
Aumentar la histéresis para el aviso de sobrevelocidad p2162. Su límite superior depende de la velocidad máxima de giro del motor p0322 y de la velocidad de giro máxima p1082 del canal de consigna.

F07902 (N, A) Accto: Motor volcado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En un accionamiento vectorial se ha detectado que el motor está volcado un tiempo superior al ajustado en p2178.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Detección de motor volcado vía r1408.11 (p1744 o p0492).
2: Detección de motor volcado vía r1408.12 (p1745)
3: Detección de volcado vía r0056.11 (solo para motores síncronos con excitación independiente).
Ver también: p1744 (Modelo de motor Umbral de velocidad Detección de vuelco motor), p2178 (Motor volcado Retardo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: En caso de regulación de velocidad y par usando encóder es aplicable:
- Comprobar la señal de velocidad del encóder (rotura de hilo, polaridad, número de impulsos, rotura del eje del encóder).
- Comprobar el encóder si se ha conmutado a otro encóder por medio de conmutación de juego de datos. Éste debe estar conectado con el mismo motor que se regula en la conmutación de juego de datos.

Si no hay ningún error, es posible incrementar la tolerancia a errores (p1744 o p0492).
En caso de regulación de velocidad y par sin encóder es aplicable:
- Comprobar si el accionamiento vuelca en caso de carga en el modo controlado (r1750.0). Si sí, incrementar la consigna de intensidad vía p1610.
- Comprobar si vuelca el motor debido a la carga cuando la consigna de velocidad es aún cero. Si sí, incrementar la consigna de intensidad vía p1610.
- Si se ha reducido fuertemente el tiempo de excitación del motor (r0346), entonces conviene volverla a aumentar.
- Comprobar los límites de intensidad (p0640, r0067). Si los límites de intensidad son demasiado pequeños no es posible magnetizar el accionamiento.
- Comprobar el regulador de intensidad (p1715, p1717) y el de adaptación de velocidad (p1764, p1767). Si se ha reducido fuertemente la dinámica, ésta deberá volverse a aumentar.
- Comprobar el encóder si se ha conmutado a otro encóder por medio de conmutación de juego de datos. Éste debe estar conectado con el motor que se regula en la conmutación de juego de datos.

Si no hay ningún fallo es posible aumentar la tolerancia a errores (p1745) o el retardo (p2178).
En caso de motores síncronos con excitación independiente (regulación con encóder) es aplicable:
- Comprobar la señal del encóder (rotura de hilo, polaridad, número de impulsos).
- Cerciorarse de la corrección de la parametrización del motor (datos en placa de características y esquema equivalente).
- Comprobar el equipo de excitación y las interfaces a la regulación.
- Procurar una gran dinámica a la regulación de corriente de excitación.
- Comprobar si la regulación de velocidad tiende a oscilar; si hay resonancias, usar un filtro parabanda.
- No superar la velocidad máxima (p2162).

Si no aparece ningún fallo es posible aumentar la temporización de retardo (p2178).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07902 (N, A) Accto: Motor volcado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En un accionamiento vectorial se ha detectado que el motor está volcado un tiempo superior al ajustado en p2178.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Detección de motor volcado vía r1408.11 (p1744 o p0492).
2: Detección de motor volcado vía r1408.12 (p1745)
3: Detección de volcado vía r0056.11 (solo para motores síncronos con excitación independiente).
Ver también: p1744 (Modelo de motor Umbral de velocidad Detección de vuelco motor), p2178 (Motor volcado Retardo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Por principio, debería estar asegurado que se hayan realizado tanto la identificación de los datos del motor (p1910) como la medida en giro (p1960) (ver también r3925). En motores síncronos con encóder se tiene que haber realizado la calibración del encóder (p1990).
En caso de regulación de velocidad y par usando encóder es aplicable:
- Comprobar la señal de velocidad del encóder (rotura de hilo, polaridad, número de impulsos, rotura del eje del encóder).
- Comprobar el encóder si se ha conmutado a otro encóder por medio de conmutación de juego de datos. Éste debe estar conectado con el mismo motor que se regula en la conmutación de juego de datos.
Si no hay ningún error, es posible incrementar la tolerancia a errores (p1744 o p0492). En caso de resólvers con gran ondulación de señal se debe aumentar p. ej. p0492 y filtrar la señal de velocidad (p1441, p1442).
En caso de que el vuelco se produjera en el ámbito del modelo de observador y a unas velocidades inferiores al 30% de la velocidad asignada del motor, se puede pasar directamente del modelo de corriente al mantenimiento de flujo (p1401.5 = 1). Para ello se recomienda activar el cambio de modelo controlado por tiempo (p1750.4 = 1) o subir considerablemente los límites de conmutación del modelo (p1752 > 0.35 x p0311; p1753 = 5%).
En caso de regulación de velocidad y par sin encóder es aplicable:
- Comprobar si el accionamiento vuelca debido sólo a la carga cuando se opera en modo en lazo abierto (r1750.0) o cuando la consigna de velocidad todavía es cero. En caso afirmativo, aumentar la consigna de intensidad con p1610 o ajustar p1750.2 = 1 (regulación vectorial sin encóder hasta parada para cargas pasivas).
- Si se ha reducido mucho el tiempo de excitación del motor (r0346) y el accionamiento vuelca cuando se conecta y se pone inmediatamente en marcha, conviene volver a aumentar p0346 o seleccionar la magnetización rápida (p1401).
- Comprobar los límites de intensidad (p0640, r0067, r0289). Si los límites de intensidad son demasiado pequeños no es posible magnetizar el accionamiento.
- Comprobar el regulador de intensidad (p1715, p1717) y el de adaptación de velocidad (p1764, p1767). Si se ha reducido fuertemente la dinámica, ésta deberá volverse a aumentar.
- Comprobar el encóder si se ha conmutado a otro encóder por medio de conmutación de juego de datos. Éste debe estar conectado con el motor que se regula en la conmutación de juego de datos.
Si no hay ningún fallo es posible aumentar la tolerancia a errores (p1745) o el retardo (p2178).
Para la regulación de par y velocidad es aplicable en general:
- Comprobar si se han desconectado los cables del motor.
- Si el error aparece con el valor de fallo 2 cuando el motor acelera muy rápidamente en la zona del debilitamiento de campo, es posible reducir la desviación entre la consigna y el valor real de flujo reduciendo p1596, lo cual permite evitar el aviso.
En caso de motores síncronos con excitación independiente (regulación con encóder) es aplicable:
- Comprobar la señal del encóder (rotura de hilo, polaridad, número de impulsos).
- Cerciorarse de la corrección de la parametrización del motor (datos en placa de características y esquema equivalente).
- Comprobar el equipo de excitación y las interfaces a la regulación.
- Procurar una gran dinámica a la regulación de corriente de excitación.
- Comprobar si la regulación de velocidad tiende a oscilar; si hay resonancias, usar un filtro parabanda.
- No superar la velocidad máxima (p2162).
Si no aparece ningún fallo es posible aumentar la temporización de retardo (p2178).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A07903 Accto: Motor Desviación velocidad

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El valor absoluto de la diferencia de velocidad de ambas consignas (p2151, p2154) y la velocidad real (r2169) supera el umbral de tolerancia (p2163) un tiempo mayor del tolerado (p2164, p2166).
La alarma sólo está habilitada con p2149.0 = 1.
Causas posibles:
- Par de carga superior a la consigna de par.
- Al acelerar se alcanza el límite de par/intensidad/potencia. Si los límites son insuficientes, puede ser que el accionamiento se haya dimensionado demasiado pequeño.
- En regulación de par, la consigna de velocidad no se compara con la real.
- Estando activo el regulador de Vdc
Con control por U/f la sobrecarga se reconoce porque actúa el regulador de Imáx.
Ver también: p2149 (Vigilancias Configuración)

Ayuda:
- Aumentar p2163 y/o p2166.
- Aumentar los límites de par/intensidad/potencia.
- En caso de regulación de par: Corregir la consigna de velocidad con la velocidad real.
- Desconectar la alarma con p2149.0 = 0.

A07904 (N) Cortocircuito de inducido externo: Falta respuesta de contactor "Cerrado"

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al cerrar, la respuesta del contactor (p1235) no transmitió la señal "Cerrado" (r1239.1 = 1) dentro del tiempo de vigilancia (p1236).
Ayuda:
- Comprobar si está correctamente conectada la respuesta del contactor (p1235).
- Comprobar la lógica de la respuesta del contactor (r1239.1 = 1: "Cerrado", r1239.1 = 0: "Abierto").
- Aumentar el tiempo de vigilancia (p1236).
- En su caso, ajustar cortocircuito de inducido externo sin respuesta de contactor (p1231 = 2).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07905 (N, A) Cortocircuito de inducido externo: Falta respuesta de contactor "Abierto"

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Al abrir, la respuesta del contactor (p1235) no transmitió la señal "Abierto" (r1239.1 = 0) dentro del tiempo de vigilancia (p1236).
Ayuda:
- Comprobar si está correctamente conectada la respuesta del contactor (p1235).
- Comprobar la lógica de la respuesta del contactor (r1239.1 = 1: "Cerrado", r1239.1 = 0: "Abierto").
- Aumentar el tiempo de vigilancia (p1236).
- En su caso, ajustar cortocircuito de inducido externo sin respuesta de contactor (p1231 = 2).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07906 Cortocircuito de inducido/protección interna de tensión: Parametrización errónea

Valor de aviso: causa del fallo: %1, juego de datos de motor: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El cortocircuito de inducido está parametrizado incorrectamente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
zzzzyyxx: zzzz = causa del fallo, xx = juego de datos de motor
zzzz = 1: No se ha seleccionado un motor síncrono con excitación permanente.
zzzz = 2: No se ha seleccionado un motor asíncrono.
zzzz = 101: Cortocircuito de inducido externo: salida (r1239.0) no cableada.
zzzz = 102: Cortocircuito de inducido externo con respuesta de contactor: ninguna respuesta interconectada (BI: p1235).
zzzz = 103: Cortocircuito de inducido externo sin respuesta de contactor: el tiempo de espera en la apertura (p1237) es 0.
zzzz = 201: Protección interna contra sobretensiones: la intensidad de salida máxima del Motor Module (r0209) es inferior a 1,8 x intensidad de cortocircuito del motor (r0331).
zzzz = 202: Protección interna de tensión: no se usa ningún Motor Module tipo Booksize o Chassis.
zzzz = 203: Protección interna de tensión: la intensidad de cortocircuito del motor (p0320) es mayor que la intensidad máxima del motor (p0323).
zzzz = 204: Protección interna de tensión: la activación (p1231 = 4) no existe para todos los juegos de datos de motor con motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx).

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Un cortocircuito de inducido / una protección de tensión interna sólo están permitidos en motores síncronos excitados por imanes permanente. La cifra más alta en el código del motor ajustada en p0300 debe ser 2 o 4.
Rel. a valor de fallo = 101:
- Con la señal de salida r1239.0 se desea mandar el contactor para el cortocircuitado externo del inducido. La señal puede interconectarse, p. ej., a un borne de salida vía entrada de binector p0738. Antes de poder confirmar este fallo, es necesario reajustar p1231.
Rel. a valor de fallo = 102:
- Si se selecciona el cortocircuito de inducido externo con respuesta de contactor (p1231 = 1), la señal de respuesta se tiene que cablear a un borne de entrada (p. ej., r722.x) e interconectar después a BI: p1235.
- Como alternativa también se puede seleccionar el cortocircuito de inducido externo sin respuesta de contactor (p1231 = 2).
Rel. a valor de fallo = 103:
- Si se selecciona el cortocircuito de inducido externo sin respuesta de contactor (p1231 = 2), se tiene que parametrizar un tiempo de espera en p1237. Este tiempo debe ser siempre mayor que el tiempo real de apertura del contactor, ya que de lo contrario se cortocircuitaría el Motor Module.
Rel. a valor de fallo = 201:
- Debe usarse un Motor Module con una mayor intensidad máxima o un motor con menor intensidad de cortocircuito. La intensidad máxima del Motor Module debe ser mayor que 1,8 x intensidad de cortocircuito del motor.
Rel. a valor de fallo = 202:
- Para la protección de tensión interna debe usarse un Motor Module tipo Booksize o Chassis.
Rel. a valor de fallo = 203:
- Para la protección de tensión interna sólo deben usarse motores a prueba de cortocircuito.
Rel. a valor de fallo = 204:
- La protección interna de tensión se tiene que activar para todos los juegos de datos de motor con motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx) (p1231 = 3), o bien se tiene que desactivar para todos los juegos de datos de motor (p1231 distinto a 3). De este modo se asegura que la protección no puede quedar anulada accidentalmente por una conmutación del juego de datos. Este error sólo se puede confirmar si se cumple esta condición.

F07907 Cortocircuito de inducido interno: Bornes de motor bajo tensión tras supresión de impulsos

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha activado la función "Protección interna de tensión" (p1231 = 3).
Se tiene que observar lo siguiente:
- Si está activada la protección de tensión interna, tras suprimir los impulsos en todos los bornes del motor está aplicada la mitad de la tensión en el circuito intermedio (sin la protección interna los bornes del motor están sin tensión) !
- Sólo deben usarse motores a prueba de cortocircuito (p0320 < p0323).
- El Motor Module debe poder soportar ininterrumpidamente 1.8 veces la intensidad de cortocircuito (r0331) del motor (r0289).
- La protección de tensión interna no es interrumpible por una reacción tras fallo. Una sobreintensidad estando activa la protección de tensión interna puede causar la destrucción del Motor Module y/o el motor.
- Si el Motor Module no soporta la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 0), deberá usarse una alimentación externa de 24 V (SAI) para los componentes para asegurar el funcionamiento seguro en caso de fallo de red.
- Si el Motor Module soporta la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 1), la alimentación de 24 V para los componentes se tiene que realizar a través de un Control Supply Module para asegurar el funcionamiento seguro en caso de fallo de red.
- Si la protección de tensión interna está activa, el motor no debe accionarse externamente durante períodos prolongados (p. ej., mediante cargas vivas u otro motor acoplado).

Ayuda: No necesario.
Sirve como indicación para el usuario.

A07908 Cortocircuito de inducido interno activo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El Motor Module señaliza que el motor está cortocircuitado a través de los semiconductores de potencia (r1239.5 = 1). No se pueden habilitar los impulsos. Está seleccionado el cortocircuito de inducido interno (p1231 = 4).
Ayuda: En motores síncronos, se activa el frenado por cortocircuito del inducido con la señal de entrada de binector p1230 = 1.
Ver también: p1230 (Cortocircuito de inducido/frenado por corriente cont. Activación), p1231 (Cortocircuito de inducido/frenado corriente cont. Configuración)

F07909 Protección interna de tensión: Desactivación sólo activa después de POWER ON

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: POWER ON
Causa: La desactivación de la protección de tensión interna (p1231 distinto de 3) sólo se activa después de POWER ON.
La señal de estado r1239.6 = 1 indica que la protección de tensión interna está preparada.
Ayuda: No necesario.
Sirve como indicación para el usuario.

A07910 (N) Accto: Motor Sobretemperatura

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: KTY:
La temperatura del motor ha superado el umbral de alarma (p0604 o bien p0616).
PTC:
Se ha superado el umbral de disparo de 1650 ohmios.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del canal de temperatura que origina el aviso.
Ver también: p0604 (Temperatura del motor Umbral de alarma)
Ayuda: - Comprobar la carga del motor.
- Comprobar la temperatura ambiente y la ventilación del motor.
- Comprobar PTC o NC bimetal.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07910 (N) Accto: Motor Sobretemperatura

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: KTY o no hay sensor:
La temperatura medida en el motor o la temperatura del modelo térmico ha superado el umbral de alarma (p0604 o p0616). Se produce la reacción parametrizada en p0610.
PTC o NC bimetal:
Se ha superado el umbral de disparo de 1650 ohmios o se ha abierto el contacto NC.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Ningún SME seleccionado en p0601:
11: No hay reducción de intensidad de salida.
12: Reducción de intensidad de salida activa.
SME o TM120 seleccionado en p0601 (p0601 = 10, 11):
El número codifica el canal del sensor que ha desencadenado la alarma.
Ver también: p0604 (Temperatura del motor Umbral de alarma), p0610 (Sobretemperatura en motor Reacción)
Ayuda: - Comprobar la carga del motor.
- Comprobar la temperatura ambiente y la ventilación del motor.
- Comprobar PTC o NC bimetal.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07913 Intensidad de excitación fuera de tolerancia

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La diferencia entre valor real y de consigna de la intensidad de excitación está fuera de tolerancia:
abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
La causa de este fallo se resetea de nuevo si abs(r1641 - r1626) < p3201.
Ayuda: - Comprobar la parametrización (p1640, p3201, p3202).
- Comprobar las interfaces al equipo de excitación (r1626, p1640).
- Comprobar el equipo de excitación.

F07914 Flujo fuera de tolerancia

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La diferencia entre valor real y de consigna del flujo está fuera de tolerancia:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
La causa de este fallo se resetea de nuevo si abs(r0084 - r1598) < p3204.
El fallo sólo se señaliza al finalizar el retardo en p3206.
Ayuda: - Comprobar la parametrización (p3204, p3205).
- Comprobar las interfaces al equipo de excitación (r1626, p1640).
- Comprobar el equipo de excitación.
- Comprobar la regulación de flujo (p1590, p1592, p1597).
- Buscar oscilaciones en la regulación y tomar medidas para evitarlas (p. ej. optimizar el lazo de regulación, parametrizar un filtro parabanda).

A07918 (N) Modo con emisor de consigna trifásica seleccionado/activa

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Solo para motores síncronos con excitación independiente (p0300 = 5):
El modo de control/regulación actual es Control de I/f con intensidad fija (p1300 = 18).
La velocidad se especifica a través del canal de consigna; la intensidad, por medio de su valor mínimo (p1620).
No hay que olvida que con este modo de operación está muy limitada la respuesta dinámica de la regulación. Por ello conviene ajustar mayores tiempos de rampa de subida para la consigna de velocidad que para el funcionamiento normal.
Ver también: p1620 (Intensidad estatórica mínima)

Ayuda: Elegir otro modo de control/regulación.
Ver también: p1300 (Modo de operación Lazo abierto/cerrado)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A07920 Accionamiento: Par/velocidad muy bajo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El par difiere (es insuficiente) de la envolvente de características par-velocidad.
Ver también: p2181 (Vigilancia de carga Reacción)

Ayuda: - Comprobar la conexión entre el motor y la carga.
- Adaptar la parametrización a la carga.

A07921 Accionamiento: Par/velocidad muy alto

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El par difiere (es excesivo) de la envolvente de características par-velocidad.

Ayuda: - Comprobar la conexión entre el motor y la carga.
- Adaptar la parametrización a la carga.

A07922 Accionamiento: Par/velocidad fuera de tolerancia

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El par difiere de la envolvente de características par-velocidad.

Ayuda: - Comprobar la conexión entre el motor y la carga.
- Adaptar la parametrización a la carga.

F07923 Accionamiento: Par/velocidad muy bajo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El par difiere (es insuficiente) de la envolvente de características par-velocidad.

Ayuda: - Comprobar la conexión entre el motor y la carga.
- Adaptar la parametrización a la carga.

F07924 Accionamiento: Par/velocidad muy alto

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El par difiere (es excesivo) de la envolvente de características par-velocidad.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar la conexión entre el motor y la carga.
- Adaptar la parametrización a la carga.

F07925 Accionamiento: Par/velocidad fuera de tolerancia

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El par difiere de la envolvente de características par-velocidad.
Ayuda: - Comprobar la conexión entre el motor y la carga.
- Adaptar la parametrización a la carga.

A07926 Accto: Curva envolvente parámetros no válida

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Para la envolvente de la vigilancia de carga se han introducido parámetros no válidos.
Existen las reglas siguientes para los umbrales de velocidad:
p2182 < p2183 < p2184
Existen la reglas siguientes para los umbrales de par:
p2185 > p2186
p2187 > p2188
p2189 > p2190
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del parámetro con valor no válido.
Ayuda: Ajustar los parámetros para la vigilancia de carga de acuerdo con las reglas válidas o desconectar la vigilancia de carga (p2181 = 0, p2193 = 0).

A07927 Frenado por corriente continua activo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El motor se frena por corriente continua. El frenado por corriente continua está activo.
1)
Un aviso con la reacción DCBRK está activo. El motor se frena con la intensidad de frenado por corriente continua p1232 durante el tiempo especificado en p1233. Si no se alcanza el umbral de parada p1226, el procedimiento de frenado se cancela antes de tiempo.
2)
La función de frenado por corriente continua se ha activado en la entrada de binector p1230 con el frenado por corriente continua ajustado (p1230 = 4). La intensidad de frenado p1232 se mantiene hasta que esta entrada de binector se desactiva.
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente una vez efectuado el frenado por corriente continua.

F07928 Protección interna de tensión disparada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El Motor Module señaliza que el motor está cortocircuitado a través de los semiconductores de potencia (r1239.5 = 1). No se pueden habilitar los impulsos. Está seleccionada la protección interna de tensión (p1231 = 3).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Si el Motor Module admite la protección de tensión interna independiente (r0192.10 = 1), decide independientemente y en función de la tensión en circuito intermedio si se activa el cortocircuito de inducido.
Si la tensión del circuito intermedio rebasa 800 V, se activa el cortocircuito de inducido y se dispara la reacción DES2. Si la tensión en circuito intermedio cae por debajo de 450 V, el cortocircuito de inducido vuelve a anularse.
Si el motor se encuentra todavía en un rango de velocidad crítico, el cortocircuito de inducido se vuelve a activar en cuanto la tensión en el circuito intermedio sobrepasa el umbral de 800 V.
Si la protección de tensión interna independiente está activa (r1239.5 = 1) y se restablece la red (450 V < tensión en circuito intermedio < 800 V), se anula el cortocircuito de inducido al cabo de 3 minutos.

F07930 Accto: Circuito de mando de freno defectuoso

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La Control Unit ha detectado un error en el circuito de mando de freno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
10, 11: Error en la operación "Abrir freno".
- Freno no conectado o rotura de hilo (comprobar si el freno se abre con p1278 = 1).
- Defecto a tierra del cable de freno.
20: Error en el estado "Freno abierto".
- Cortocircuito en el devanado del freno.
30, 31: Error en la operación "Cerrar freno".
- Freno no conectado o rotura de hilo (comprobar si el freno se abre con p1278 = 1).
- Cortocircuito en el devanado del freno.
40: Error en el estado "Freno cerrado".
50: Fallo en el mando de freno de la Control Unit o en la comunicación entre Control Unit y Motor Module (diagnóstico del circuito de mando de freno).
80: Durante el uso del Safe Brake Adapter (SBA) se ha producido un fallo en el mando de freno de la Control Unit.
Nota:
Todos los valores de fallo pueden tener las siguientes causas:
- El apantallamiento del cable del motor no está conectado correctamente.
- Defecto en el circuito de mando de freno del Motor Module.
Ver también: p1278 (Mando de freno Evaluación de diagnóstico)

Ayuda: - Comprobar la conexión del freno de mantenimiento del motor.
- Comprobar el funcionamiento del freno de mantenimiento del motor.
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
- Comprobar la instalación y el montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM (p. ej., conectar la pantalla del cable del motor y los conductores de frenos con la placa de pantalla o atornillar el conector del motor con la carcasa).
- Sustituir el Motor Module afectado.
Operación con Safe Brake Module:
- Comprobar la conexión del Safe Brake Module.
- Reemplazar el Safe Brake Module.
Operación con Safe Brake Adapter (SBA):
- Comprobar la conexión del SBA y en caso necesario sustituir el SBA.
Ver también: p1215 (Freno de motor Configuración), p1278 (Mando de freno Evaluación de diagnóstico)

A07931 (F, N) El freno no se abre

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Esta alarma se emite con r1229.4 = 1.
Ver también: p1216 (Freno de motor Tiempo de apertura), r1229 (Freno de motor Palabra de estado)
Ayuda: - Comprobar el funcionamiento del freno de mantenimiento del motor.
- Comprobar la señal de respuesta (p1223).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07932 El freno no se cierra

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Esta alarma se emite con r1229.5 = 1.
Con r1229.5 = 1 se suprime DES1 / DES3 para evitar la aceleración del accionamiento por la carga accionada; DES2 permanece activo.
Ver también: p1217 (Freno de motor Tiempo de cierre), r1229 (Freno de motor Palabra de estado)
Ayuda: - Comprobar el funcionamiento del freno de mantenimiento del motor.
- Comprobar la señal de respuesta (p1222).

F07934 (N) Accionamiento: S120 Combi Freno mantenimiento motor Configuración

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se ha detectado un freno de mantenimiento de motor conectado en un S120 Combi. No obstante, dicho freno no está asignado con exactitud a un accionamiento de avance Combi, con lo que el mando de freno no está configurado (correctamente). Tampoco está permitido asignar el freno al cabezal.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Ningún freno de mantenimiento de motor asignado (p1215 = 0 ó 3 en todos los accionamientos de avance S120 Combi).
1: Más de un freno de mantenimiento de motor asignado (p1215 = 1 ó 2 en más de un accionamiento de avance S120 Combi) o bien más de un motor DRIVE-CLiQ disponible con freno de mantenimiento de motor.
2: Freno asignado erróneamente al cabezal (p1215 = 1), lo cual no está permitido.
3: Se ha intentado habilitar la función "Mando de freno seguro" (SBC, p9602 = p9802 = 1) para el cabezal. No está permitido.
Ayuda: Comprobar si el freno de mantenimiento de motor está asignado de forma inequívoca a un accionamiento de avance S120 Combi (p1215 = 1 ó 2) y no al cabezal.
El fallo sólo se anula si el freno de mantenimiento de motor se asigna de forma inequívoca a uno de los accionamientos de avance S120 Combi (p1215 = 1 ó 2 en este accionamiento) y no al cabezal. A partir de ese momento, el freno de mantenimiento de motor es controlado por ese accionamiento.
Ver también: p1215 (Freno de motor Configuración)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07935 (N) Accto: Freno de mantenimiento de motor detectado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha detectado un freno de mantenimiento de motor sin estar configurado el mando de freno (p1215 = 0).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0:
La configuración del mando de freno se ha ajustado a "Freno de mantenimiento de motor como secuenciador" (p1215 = 1) (sólo en la primera puesta en marcha).
1:
La configuración del mando de freno se ha dejado en "No hay freno de mantenimiento en el motor" (p1215 = 0).
Ayuda: Rel. a valor de fallo = 0:
- No es necesaria ninguna solución.
Rel. a valor de fallo = 1:
- Si es necesario, modificar la configuración del freno de mantenimiento de motor (p1215 = 1, 2).
- Si aparece inesperadamente este valor de fallo, deben comprobarse las conexiones del motor para descartar la posibilidad de que se hayan permutado.
Ver también: p1215 (Freno de motor Configuración)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07937 (N) Accionamiento:Desviación de velocidad Modelo de motor a velocidad externa

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El valor de la diferencia de velocidad de ambos valores reales (r2169, r1443) supera el umbral de tolerancia (p3236) durante más tiempo que el permitido (p3238).
Posibles causas:
- Interconexión o normalización incorrectas de la señal externa del encóder (p1440, p2000).
- Encóder para señal externa de encóder defectuoso.
- Polaridad o ganancia de la señal de encóder incorrecta.
- Constante de tiempo de filtro para la velocidad de modelo de la vigilancia demasiado grande (p2157).
- Constante de tiempo de filtro o umbrales de la vigilancia demasiado pequeños (p3236, p3238).
Ver también: p2149 (Vigilancias Configuración)
Ayuda: - Asegurarse de que coincida la velocidad externa con la velocidad de giro del motor (p1440, r1443).
- Comprobar la polaridad de la velocidad externa (r1443).
- Comprobar la interconexión de la entrada de conector y la normalización de la señal (p1440, p2000).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07940 Sinc. red-accionamiento: Error de sincronización

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Una vez lograda la sincronización, el desfase (r3808) es superior al umbral de sincronismo de fases (p3813).
Reacción DES1 ó DES3 mientras Regulación de fase activa (r3819.6 = 1) o Sincronismo alcanzado (r3819.2 = 1).
Anular la habilitación (p3802 = 0) mientras está activa la regulación de fase (r3819.6 = 1).
Ayuda: Dado el caso, umbral de sincronismo de fases (p3813) para la sincronización red-accionamiento.
Terminar el proceso de sincronización antes de DES1 ó DES3 (r03819.0 = 0).
Antes de anular la habilitación (p3802 = 0) esperar a alcanzar el sincronismo (r3819.2 = 1).
Ver también: p3813 (Sinc. red-accionamiento Sincronismo de fases Umbral)

A07941 Sinc. red-accionamiento: Frecuencia meta ilegal

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La frecuencia meta está fuera del rango de valores permitido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1084: Frecuencia meta es superior al límite positivo de velocidad, f_sinc > f_máx (r1084).
1087: Frecuencia meta es inferior al límite negativo de velocidad, f_sinc < f_mín (r1087).
Ayuda: Cumplir las condiciones para la frecuencia meta en la sincronización red-accionamiento.
Ver también: r1084, r1087

A07942 Sinc. red-accionamiento: Consigna de frecuencia diverge mucho de frecuencia meta

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La consigna de frecuencia diverge demasiado de la frecuencia meta (f_cons <> f_meta). La desviación tolerada se ajusta con p3806.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: La alarma desaparece automáticamente al alcanzar la diferencia tolerada entre la frecuencia de consigna y la frecuencia meta (p3806).
Ver también: p3806 (Sinc. red-accionamiento Diferencia de frecuencias Umbral)

A07943 Sinc. red-accionamiento: Sincronización no permitida

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La sincronización no está permitida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1300: El modo de regulación (p1300) no ajustado a regulación de velocidad sin encóder ni característica U/f-.
1910: Identificación de datos de motor activada.
1960: Optimización de regulador de velocidad activada.
1990: Calibración de encóder activada.
3801: Voltage Sensing Module (VSM) no encontrado.
3845: Registro de característica de fricción anulado.
Ayuda: Cumplir las condiciones para la sincronización red-accionamiento.
Rel. al valor de alarma = 1300:
Ajustar el tipo de regulación (p1300) a regulación de velocidad sin encóder (p1300 = 20) o característica U/f (p1300 = 0 ... 19).
Rel. al valor de alarma = 1910:
Finalizar la identificación de datos del motor (p1910).
Rel. al valor de alarma = 1960:
Finalizar la optimización del regulador de velocidad (p1960).
Rel. al valor de alarma = 1990:
Finalizar la calibración del encóder (p1990).
Rel. al valor de alarma = 3801:
Conectar el Voltage Sensing Module (VSM), asignarlo al accionamiento de sincronización (ver p9910, p0151) e introducir en p3801 el número de objeto de accionamiento del accionamiento de sincronización. Al conectar el VSM a un objeto de accionamiento contiguo, debe asegurarse que exista el mismo ciclo del regulador de intensidad p0115[0] que en el accionamiento de sincronización.
Rel. al valor de alarma = 3845:
Finalizar el registro de la característica de fricción (p3845).

F07950 (A) Accto: Parámetros de motor erróneos

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: - Los parámetros del motor se han introducido erróneamente durante la puesta en marcha (p. ej. p0300 = 0, ningún motor).
- La resistencia de freno (p6811) aún no está parametrizada y la puesta en marcha no puede concluir.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro afectado.
Si aparece el valor de fallo 307, puede que sean incorrectos los siguientes parámetros del motor:
p0304, p0305, p0307, p0308, p0309
Ver también: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323
Ayuda: Comparar los datos del motor con los indicados en la placa de características y, dado el caso, corregirlos.
Ver también: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F07955 Accto: Se ha modificado el motor

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El código del motor con DRIVE-CLiQ actual no coincide con el código memorizado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro erróneo.
Ver también: p0301 (Código del motor Selección), r0302 (Código de motor con DRIVE-CLiQ)

Ayuda: Conectar el motor primitivo, encender de nuevo la Control Unit (POWER ON) y salir de la puesta en marcha rápida con p0010 = 0.
O ajustar p0300 = 10000 (carga de los parámetros del motor con DRIVE-CLiQ) y repetir la puesta en marcha.
La puesta en marcha rápida (p0010 = 1) se abandona automáticamente con p3900 > 0.
Si se sale de la puesta en marcha rápida con p0010 = 0, no se realiza un cálculo automático del regulador (p0340 = 1).

F07956 (A) Accto: Código de motor no casa con el motor de lista

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El código del motor conectado con DRIVE-CLiQ no casa con los posibles tipos de motor de lista (ver selección en p0300).
Puede que esta versión de firmware no sea compatible con el motor conectado con DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Código del motor conectado vía DRIVE-CLiQ.
Nota:
Las tres primeras cifras del código del motor se corresponden generalmente con el tipo de motor de lista.

Ayuda: Usar un motor con DRIVE-CLiQ y el código adecuado.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A07960 Accto: Característica de fricción errónea

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La característica de fricción presenta errores.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1538:
El par resistente por fricción es superior al valor máximo resultante del límite de par superior (p1538) efectivo y cero.
Por ello la salida de la característica de fricción (r3841) se limita a este valor.
1539:
El par resistente por fricción es inferior al valor mínimo resultante del límite de par superior inferior (p1539) y cero.
Por ello la salida de la característica de fricción (r3841) se limita a este valor.
3820 ... 3829:
Número de parámetro faltante. Las velocidades registradas en los parámetros para la característica de fricción no cumplen la condición siguiente:
0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 ó p1082, si p0322 = 0
Por ello la salida de la característica de fricción (r3841) se pone a cero.
3830 ... 3839:
Número de parámetro faltante. Los pares registrados en los parámetros para la característica de fricción no cumplen la condición siguiente:
0 <= p3830, p3831 ... p3839 <= p0333
Por ello la salida de la característica de fricción (r3841) se pone a cero.
Ver también: r3840 (Característica de fricción Palabra de estado)

Ayuda: Cumplir las condiciones para la característica de fricción.
Rel. al valor de alarma = 1538:
Comprobar los límites de par superiores activos, (p. ej. con debilitamiento de campo).
Rel. al valor de alarma = 1539:
Comprobar los límites de par inferiores activos, (p. ej. con debilitamiento de campo).
Rel. al valor de alarma = 3820 ... 3839:
Cumplir las condiciones para ajustar los parámetros de la característica de fricción.
Si se modifican datos del motor (p. ej. la velocidad máxima p0322) durante la puesta en marcha (p0010 = 1, 3), entonces deberán recalcularse, ajustando p0340 = 5, los límites y umbrales tecnológicos afectados.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07961 Accto: Característica de fricción Registro activado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El registro automático de la característica de fricción está activado.
Cuando llegue la próxima orden de conexión se ejecutará el registro.

Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras acabar correctamente el registro de la característica de fricción o al desactivar dicha función de registro (p3845 = 0).

F07963 Accto: Característica de fricción Registro interrumpido

Valor de aviso: Parámetro: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: No se cumple la condición para registrar la característica de fricción.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0046: Faltan habilitaciones (r0046).
1082: La mayor velocidad a usar (p3829) supera a la velocidad máxima (p1082).
1084: La mayor velocidad a usar (p3829) supera a la velocidad máxima (r1084, p1083, p1085).
1087: La mayor velocidad a usar (p3829) supera a la velocidad máxima (r1087, p1086, p1088).
1110: Registro característica de fricción Elegido sentido negativo (p3845) y sentido negativo bloqueado (p1110).
1111: Registro característica de fricción Elegido sentido positivo (p3845) y sentido positivo bloqueado (p1111).
1198: Elegido registro de característica de fricción (p3845 > 0) y sentido negativo (p1110) y positivo (p1111) bloqueados (r1198).
1300: Modo de regulación (p1300) no ajustado a regulación de velocidad.
1755: En regulación sin encóder (p1300 = 20) la menor velocidad a usar (p3820) es inferior o igual a la velocidad de conmutación en modo en lazo abierto (p1755).
1910: Identificación de datos de motor activada.
1960: Optimización de regulador de velocidad activada.
3820 ... 3829: Velocidad (p382x) no posible.
3840: Característica de fricción errónea.
3845: Registro de característica de fricción anulado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Cumplir las condiciones para registrar la característica de fricción.
Rel. a valor de fallo = 0046:
- Establecer las habilitaciones faltantes.
Rel. a valor de fallo = 1082, 1084, 1087:
- Elegir la mayor velocidad a usar (p3829) que sea inferior o igual a la velocidad máxima (p1082, r1084, r1087).
- Calcular de nuevo los nodos de velocidad de la característica de fricción (p0340 = 5).
Rel. a valor de fallo = 1110:
- Registro característica de fricción Elegir sentido positivo (p3845).
Rel. a valor de fallo = 1111:
- Registro característica de fricción Elegir sentido negativo (p3845).
Rel. a valor de fallo = 1198:
- Habilitar sentido permitido (p1110, p1111, r1198).
Rel. a valor de fallo = 1300:
- Ajustar el tipo de regulación (p1300) a regulación de velocidad (p1300 = 20, 21).
Rel. a valor de fallo = 1755:
- En la regulación de velocidad sin encóder (p1300 = 20), elegir la menor velocidad a usar (p3820) que sea superior a la velocidad de conmutación en modo en lazo abierto (p1755).
- Calcular de nuevo los nodos de velocidad de la característica de fricción (p0340 = 5).
Rel. a valor de fallo = 1910:
- Finalizar la identificación de datos del motor (p1910).
Rel. a valor de fallo = 1960:
- Finalizar la optimización del regulador de velocidad (p1960).
Rel. a valor de fallo 3820 ... 3829:
- Comprobar la carga a velocidad p382x.
- Comprobar si presenta oscilaciones la señal de velocidad (r0063) a velocidad p382x. Dado el caso, comprobar los ajustes del regulador de velocidad.
Rel. a valor de fallo = 3840:
- Corregir errores en la característica de fricción (p3820 ... p3829, p3830 ... p3839, p3840).
Rel. a valor de fallo = 3845:
- Activar el registro de la característica de fricción (p3845).

A07965 (N) Accto: Necesario guardar

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El offset de ángulo de conmutación (p0431) se ha vuelto a calcular y aún no se ha guardado.
Para adoptar de forma permanente el nuevo valor debe guardarse de forma no volátil (p0971, p0977).
Ver también: p0431 (Offset de ángulo de conmutación), p1990 (Calibración del encóder Determinar offset ángulo conmutación)
Ayuda: No necesario.
Esta alarma desaparece automáticamente una vez que se haya guardado.
Ver también: p0971 (Guardar parámetros de objeto de accionamiento), p0977 (Guardar todos los parámetros)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07966 Accto: Comprobar el ángulo de conmutación

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La velocidad real se ha invertido y el offset de ángulo de conmutación asociado es entonces distinto de cero, con lo que puede estar mal.
Ayuda: Comprobar el offset de ángulo de conmutación tras la inversión de la velocidad real y redefinirlo (p1990=1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07967 Accto: Calibración automática de encóder mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante la calibración automática del encóder o la identificación de la posición polar ha aparecido un error.
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F07968 Accto: Medición Lq-Ld errónea

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante la medida de Lq-Ld se ha producido un error.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
10: Etapa 1: La relación entre intensidad de medida e intensidad homopolar es demasiado reducida.
12: Etapa 1: Se ha superado la intensidad máxima.
15: Segundo armónico demasiado reducido.
16: Convertidor demasiado pequeño para el método de medida.
17: Interrupción por bloqueo de impulsos.
Ayuda: Rel. a valor de fallo = 10:
Controlar si el motor está bien conectado.
Cambiar la etapa de potencia afectada.
Desactivar el movimiento desplazamiento (p1909).
Rel. a valor de fallo = 12:
Controlar si los datos del motor han sido entrados correctamente.
Desactivar el movimiento desplazamiento (p1909).
Rel. a valor de fallo = 16:
Desactivar el movimiento desplazamiento (p1909).
Rel. a valor de fallo = 17:
Repetir el desplazamiento.

F07969 Accto.: Identificación de posición polar mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante la identificación de la posición polar ha aparecido un error.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Reg. intensidad limitado.
2: Eje del motor bloqueado.
4: Señal de velocidad del encóder no coherente.
10: Etapa 1: La relación entre intensidad de medida e intensidad homopolar es demasiado reducida.
11: Etapa 2: La relación entre intensidad de medida e intensidad homopolar es demasiado reducida.
12: Etapa 1: Se ha superado la intensidad máxima.
13: Etapa 2: Se ha superado la intensidad máxima.
14: Diferencia de intensidad para determinar el eje +d demasiado reducida.
15: Segundo armónico demasiado reducido.
16: Convertidor demasiado pequeño para el método de medida.
17: Interrupción por bloqueo de impulsos.
18: Primer armónico demasiado bajo.
20: Solicitada identificación de posición polar con eje motor girando y función Rearranque al vuelo activada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
Controlar si el motor está bien conectado.
Controlar si los datos del motor han sido entrados correctamente.
Sustituir el Motor Module afectado.
Rel. a valor de fallo = 2:
Abrir el freno de mantenimiento de motor (p1215 = 2) y conectar el motor sin carga.
Rel. a valor de fallo = 4:
Controlar si son correctos el número de impulsos del encóder (p0408) y el factor de reducción (p0432, p0433).
Controlar si es correcto el número de pares de polos del motor (p0314).
Rel. a valor de fallo = 10:
Si se elige p1980 = 4: Aumentar el valor para p0325.
Si se elige p1980 = 1: Aumentar el valor para p0329.
Controlar si el motor está bien conectado.
Sustituir el Motor Module afectado.
Rel. a valor de fallo = 11:
Aumentar el valor para p0329.
Controlar si el motor está bien conectado.
Sustituir el Motor Module afectado.
Rel. a valor de fallo = 12:
Si se elige p1980 = 4: Reducir el valor para p0325.
Si se elige p1980 = 1: Reducir el valor para p0329.
Controlar si los datos del motor han sido entrados correctamente.
Rel. a valor de fallo = 13:
Reducir el valor para p0329.
Controlar si los datos del motor han sido entrados correctamente.
Rel. a valor de fallo = 14:
Aumentar el valor para p0329.
Rel. a valor de fallo = 15:
Aumentar el valor para p0325.
Motor no es lo suficientemente anisótropo, cambiar de método (p1980 = 1 ó 10).
Rel. a valor de fallo = 16:
Desactivar el desplazamiento (p1982).
Rel. a valor de fallo = 17:
Repetir el desplazamiento.
Rel. a valor de fallo = 18:
Aumentar el valor para p0329.
Saturación insuficiente, cambiar de método (p1980 = 10).
Rel. a valor de fallo = 20:
Antes de realizar la identificación de posición polar cerciorarse de que esté parado el eje del motor.

F07970 Accto: Calibración automática de encóder mal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES2 (NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Durante la calibración automática del encóder ha aparecido un error.
Valor de fallo (r0949, decimal):
1: Reg. intensidad limitado.
2: Eje del motor bloqueado.
4: Señal de velocidad del encóder no coherente.
10: Etapa 1: La relación entre intensidad de medida e intensidad homopolar es demasiado reducida.
11: Etapa 2: La relación entre intensidad de medida e intensidad homopolar es demasiado reducida.
12: Etapa 1: Se ha superado la intensidad máxima.
13: Etapa 2: Se ha superado la intensidad máxima.
14: Diferencia de intensidad para determinar el eje +d demasiado reducida.
15: Segundo armónico demasiado reducido.
16: Convertidor demasiado pequeño para el método de medida.
17: Interrupción por bloqueo de impulsos.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
Controlar si el motor está bien conectado.
Controlar si los datos del motor han sido entrados correctamente.
Cambiar la etapa de potencia afectada.
Rel. a valor de fallo = 2:
Abrir el freno de mantenimiento de motor (p1215 = 2) y conectar el motor sin carga.
Rel. a valor de fallo = 4:
Controlar si es correcta la inversión de la velocidad real (p0410.0).
Controlar si el motor está bien conectado.
Controlar si son correctos el número de impulsos del encóder (p0408) y el factor de reducción (p0432, p0433).
Controlar si es correcto el número de pares de polos del motor (p0314).
Rel. a valor de fallo = 10:
Aumentar el valor para p0325.
Controlar si el motor está bien conectado.
Cambiar la etapa de potencia afectada.
Rel. a valor de fallo = 11:
Aumentar el valor para p0329.
Controlar si el motor está bien conectado.
Cambiar la etapa de potencia afectada.
Rel. a valor de fallo = 12:
Reducir el valor para p0325.
Controlar si los datos del motor han sido entrados correctamente.
Rel. a valor de fallo = 13:
Reducir el valor para p0329.
Controlar si los datos del motor han sido entrados correctamente.
Rel. a valor de fallo = 14:
Aumentar el valor para p0329.
Rel. a valor de fallo = 15:
Aumentar el valor para p0325.
Rel. a valor de fallo = 16:
Desactivar el desplazamiento (p1982).
Rel. a valor de fallo = 17:
Repetir el desplazamiento.

A07971 (N) Accto: Offset de ángulo de conmutación Determinación activada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La determinación automática del offset del ángulo de conmutación (calibración del encóder) está activada (p1990 = 1).
Cuando llegue la próxima orden de conexión se ejecutará la determinación automática.
En SERVO y si ha aparecido el fallo F07414 es aplicable:
La determinación del offset del ángulo de conmutación se activa automáticamente (p1990 = 1) si en p1980 está ajustado un método de identificación de la posición polar.
Ver también: p1990 (Calibración del encóder Determinar offset ángulo conmutación)
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras acabar correctamente la determinación o ajustando p1990 = 0.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07971 (N) Accto: Offset de ángulo de conmutación Determinación activada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La determinación automática del offset del ángulo de conmutación (calibración del encóder) está activada (p1990 = 1).
Cuando llegue la próxima orden de conexión se ejecutará la determinación automática.
Ver también: p1990 (Calibración del encóder Determinar offset ángulo conmutación)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras acabar correctamente la determinación o ajustando p1990 = 0.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A07980 Accto: Medida en giro activada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La medida en giro está activada. Durante la medida en giro, el motor se acelera hasta la velocidad máxima y con el par máximo. Sólo actúan el límite de intensidad (p0640) y la velocidad máxima (p1082) parametrizadas. El comportamiento del motor puede controlarse con bloqueo de sentido (p1959.14, p1959.15) y tiempo de aceleración/deceleración (p1958).
Cuando llegue la próxima orden de conexión se realizará la medición en giro.
Ver también: p1960
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras acabar correctamente la medida en giro o ajustando p1960 = 0.
Nota:
Si se ejecuta un POWER ON o un rearranque en caliente con la identificación de datos del motor seleccionada, se pierde la demanda de identificación de datos del motor. La identificación de datos del motor deseada se debe seleccionar de nuevo manualmente tras el arranque.

A07980 Accto: Medida en giro activada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La medición en giro (optimización automática del regulador de velocidad) está activada.
Cuando llegue la próxima orden de conexión se realizará la medición en giro.
Ver también: p1960
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras acabar correctamente la optimización del regulador de velocidad o si se ajusta p1900 = 0.

A07981 Acto: Medida en giro Faltan habilitaciones

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: No puede arrancarse la medición en giro porque faltan habilitaciones.
Ayuda: - Acusar los fallos presentes.
- Establecer las habilitaciones faltantes.
Ver también: r0002, r0046

F07982 Accto: Medida en giro Test encóder

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Durante la prueba del encóder ha aparecido un error.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: No se ha alcanzado una velocidad estacionaria.
2: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación mínima.
3: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la banda de velocidades inhibidas.
4: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación máxima.
5: El encóder no entrega señal.
6: Polaridad errónea.
7: Número de impulsos erróneo.
8: Fallos en señal de encóder o bien regulador de velocidad de giro inestable.
9: Voltage Sensing Module (VSM) no conectado correctamente.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar los parámetros del motor.
- Ejecutar la identificación de datos del motor (p1910).
- Dado el caso, reducir el valor dinámico (p1967 < 25%).

Rel. a valor de fallo = 2:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o la limitación mínima (p1080).

Rel. a valor de fallo = 3:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o las bandas inhibidas (p1091 ... p1094, p1101).

Rel. a valor de fallo = 4:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o la limitación máxima (p1082, p1083 o bien p1086).

Rel. a valor de fallo = 5:
- Comprobar la conexión del encóder. Si es necesario, cambiar el encóder.

Rel. a valor de fallo = 6:
- Comprobar la asignación de pines del cable al encóder. Adaptar la polaridad (p0410).

Rel. a valor de fallo = 7:
- Adaptar el número de impulsos (p0408).

Rel. a valor de fallo = 8:
- Comprobar la conexión y el cable al encóder. Puede que haya un problema de masa.
- Reducir la dinámica del regulador de velocidad de giro (p1460, p1462 o bien p1470, p1472).

Rel. a valor de fallo = 9:
- Comprobar las conexiones del Voltage Sensing Module (VSM).

Nota:
La prueba del encóder puede desactivarse mediante p1959.0.
Ver también: p1959

F07983 Accto: Medida en giro activada Característica de saturación

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al determinar la característica de saturación se ha producido un error.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: No se ha alcanzado una velocidad estacionaria.
2: No se ha alcanzado flujo estacionario en el rotor.
3: No se ha alcanzado un punto de trabajo estacionario en el circuito de adaptación.
4: El circuito de adaptación no ha sido habilitado.
5: Debilitamiento de campo activo.
6: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación mínima.
7: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la banda de velocidades inhibidas.
8: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación máxima.
9: Algunos valores de la característica de saturación determinada no son coherentes.
10: La característica de saturación no ha podido determinarse correctamente debido a un par de carga demasiado grande.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- El momento de inercia total del accionamiento es muy superior al del motor (p0341, p0342).
Anular la medida en giro (p1960), ajustar la relación de momentos de inercia p0342, recalcular el regulador de velocidad p0340 = 4 y repetir la medición.
Rel. a valor de fallo = 1 ... 2:
- Aumentar velocidad de giro medida (p1961) y repetir medición.
Rel. a valor de fallo = 1 ... 4:
- Comprobar los parámetros del motor (datos en placa de características). Tras el cambio: calcular p0340 = 3.
- Comprobar el momento de inercia (p0341, p0342). Tras el cambio: calcular p0340 = 3.
- Ejecutar la identificación de datos del motor (p1910).
- Dado el caso, reducir el valor dinámico (p1967 < 25%).
Rel. a valor de fallo = 5:
- La consigna de velocidad de giro (p1961) se ha ajustado demasiado alta. Reducir la velocidad.
Rel. a valor de fallo = 6:
- Adaptar la consigna de velocidad de giro (p1961) o la limitación mínima (p1080).
Rel. a valor de fallo = 7:
- Adaptar la consigna de velocidad de giro (p1961) o las bandas inhibidas (p1091 ... p1094, p1101).
Rel. a valor de fallo = 8:
- Adaptar la consigna de velocidad de giro (p1961) o la limitación máxima (p1082, p1083 o bien p1086).
Rel. a valor de fallo = 9, 10:
- La medida se ha realizado en un punto de trabajo donde es excesivo el par de carga. Seleccione un punto de trabajo más favorable, bien cambiando la consigna de velocidad (p1961) o reduciendo el par de carga. Durante le medición deberá evitarse a toda costa la variación del par de carga.
Nota:
La identificación de la característica de saturación puede desactivarse mediante p1959.1.
Ver también: p1959

F07984 Accto: Optimización de regulador de velocidad Momento de inercia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al identificar el momento de inercia se ha producido un error.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: No se ha alcanzado una velocidad estacionaria.
2: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación mínima.
3. No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la banda de velocidades inhibidas.
4. No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación máxima.
5: No es posible elevar en un 10 % la velocidad porque actúa la limitación mínima.
6: No es posible elevar en un 10 % la velocidad porque actúa la banda inhibida.
7: No es posible elevar en un 10 % la velocidad porque actúa la limitación máxima.
8: Tras el escalón de consigna de velocidad la diferencia de par es demasiado pequeña para poder identificar inequívocamente el momento de inercia.
9: No hay datos suficientes para poder identificar fiablemente el momento de inercia.
10: Tras el escalón de consigna la velocidad ha cambiado poco o lo ha hecho en el sentido contrario.
11: El momento de inercia identificado no es coherente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar los parámetros del motor (datos en placa de características). Tras el cambio: calcular p0340 = 3.
- Comprobar el momento de inercia (p0341, p0342). Tras el cambio: calcular p0340 = 3.
- Ejecutar la identificación de datos del motor (p1910).
- Dado el caso, reducir el valor dinámico (p1967 < 25%).

Rel. a valor de fallo = 2, 5:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o la limitación mínima (p1080).

Rel. a valor de fallo = 3, 6:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o las bandas inhibidas (p1091 ... p1094, p1101).

Rel. a valor de fallo = 4, 7:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o la limitación máxima (p1082, p1083 o bien p1086).

Rel. a valor de fallo = 8:
- El momento de inercia total del accionamiento es muy superior al del motor (ver p0341, p0342). Anular la medida en giro (p1960), ajustar la relación de momentos de inercia p0342, recalcular el regulador de velocidad p0340 = 4 y repetir la medición.

Rel. a valor de fallo = 9:
- Comprobar el momento de inercia (p0341, p0342). Tras el cambio, volver a calcular el regulador de velocidad de giro (p0340 = 3 ó 4).

Rel. a valor de fallo = 10:
- Comprobar el momento de inercia (p0341, p0342). Tras el cambio: calcular p0340 = 3.

Nota:
La identificación del momento de inercia puede desactivarse mediante p1959.2.
Ver también: p1959

F07985 Accto: Optimiz. de regulador de velocidad (test de oscilaciones)

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante el test de oscilaciones ha aparecido un error.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: No se ha alcanzado una velocidad estacionaria.
2: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación mínima.
3: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la banda de velocidades inhibidas.
4: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación máxima.
5: Límite de par demasiado pequeño para el escalón de par.
6: No ha podido encontrarse un ajuste adecuado del regulador de velocidad.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar los parámetros del motor (datos en placa de características). Tras el cambio: calcular p0340 = 3.
- Comprobar el momento de inercia (p0341, p0342). Tras el cambio: calcular p0340 = 3.
- Ejecutar la identificación de datos del motor (p1910).
- Dado el caso, reducir el valor dinámico (p1967 < 25%).

Rel. a valor de fallo = 2:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o la limitación mínima (p1080).

Rel. a valor de fallo = 3:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o las bandas inhibidas (p1091 ... p1094, p1101).

Rel. a valor de fallo = 4:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o la limitación máxima (p1082, p1083 o bien p1086).

Rel. a valor de fallo = 5:
- Aumentar los límites de par (p. ej., p1520, p1521).

Rel. a valor de fallo = 6:
- Reducir el factor dinámico (p1967).
- Desactivar test de oscilaciones (p1959.4 = 0) y repetir medida en giro.

Ver también: p1959

F07986 Accto: Medida en giro Generador de rampa

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Durante la medición en giro han aparecido problemas en el generador de rampa.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Están bloqueados los sentidos positivo y negativo.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
Habilitar sentido (p1110 o bien p1111).

A07987 Accto: Medida en giro Ningún encóder disponible

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ningún encóder disponible. La medición en giro se realiza sin encóder.
Ayuda: Conectar encóder o elegir p1960 = 1, 3.

F07988 Accto: Medida en giro No hay configuración seleccionada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Al configurar la medición en giro (p1959) no hay seleccionada ninguna función.
Ayuda: Seleccionar como mínimo una función para la optimización automática del regulador de velocidad (p1959).
Ver también: p1959

F07989 Accto: Medida en giro Inductancia disper. (sentido q)

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha producido un error durante la medida de la inductancia dispersa dinámica.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: No se ha alcanzado una velocidad estacionaria.
2: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación mínima.
3: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la banda de velocidades inhibidas.
4: No puede alcanzarse la consigna de velocidad porque actúa la limitación máxima.
5: No se ha alcanzado la consigna de flujo 100 %.
6: No es posible la medida de Lq, pues está activo el debilitamiento de campo.
7: El valor real de la velocidad de giro rebasa la velocidad máxima p1082 o el 75% de la velocidad asignada del motor.
8: El valor real de la velocidad de giro es inferior al 2% de la velocidad asignada del motor.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar los parámetros del motor.
- Ejecutar la identificación de datos del motor (p1910).
- Dado el caso, reducir el valor dinámico (p1967 < 25%).

Rel. a valor de fallo = 2:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o la limitación mínima (p1080).

Rel. a valor de fallo = 3:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o las bandas inhibidas (p1091 ... p1094, p1101).

Rel. a valor de fallo = 4:
- Adaptar la consigna de velocidad (p1965) o la limitación máxima (p1082, p1083 o bien p1086).

Rel. a valor de fallo = 5:
- Mantener consigna de flujo p1570 = 100% y consigna de intensidad p1610 = 0% durante la medida de Lq.

Rel. a valor de fallo = 6:
- Disminuir la carga en modo generador de forma que el accionamiento no alcance el debilitamiento de campo durante las aceleraciones.
- Reducir p1965, de forma que el registro de la inductancia dispersa q tenga lugar a velocidades de giro bajas.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rel. a valor de fallo = 7:
- Aumentar p1082, si es posible técnicamente.
- Reducir p1965, de forma que el registro de la inductancia dispersa q tenga lugar a velocidades de giro bajas.
Rel. a valor de fallo = 8:
- Disminuir la carga en modo motor de forma que el accionamiento no se frene.
- Aumentar p1965, de forma que la medida tenga lugar eventualmente a velocidades de giro más altas.
Nota:
La medida de la inductancia dispersa q puede desactivarse mediante p1959.5. Si sólo se setea p1959.5, se realizará exclusivamente esta medida si se ajusta p1960 = 1, 2 y se conecta el accionamiento.
Ver también: p1959

F07990 Accto: Identificación de datos de motor errónea

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Durante la identificación ha aparecido un fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Límite de intensidad alcanzado.
2: Resistencia estatórica identificada fuera del rango esperado 0,1 ... 100% de Zn.
3: Resistencia rotórica identificada fuera del rango esperado 0,1 ... 100% de Zn.
4: Reactancia estatórica identificada fuera del rango esperado 50 ... 500% de Zn.
5: Reactancia principal identificada fuera del rango esperado 50 ... 500% de Zn.
6: Constante de tiempo del rotor identificada fuera del rango esperado 10 ms ... 5 s.
7: Reactancia dispersa total identificada fuera del rango esperado 4 ... 50% de Zn.
8: Reactancia dispersa del estátor fuera del rango esperado 2 ... 50% de Zn.
9: Reactancia dispersa del rotor fuera del rango esperado 2 ... 50% de Zn.
10: Conmutación de juego de datos durante identificación de datos del motor.
11: Se mueve el eje del motor.
20: Tensión de umbral identificada de las válvulas semiconductoras fuera del rango esperado 0 ... 10 V.
30: Regulador de intensidad en límite de tensión.
40: Como mínimo una identificación presenta errores. Por motivos de coherencia no se adoptan los parámetros identificados.
50: Frecuencia de pulsación no implementable con el tiempo de muestreo del regulador de intensidad ajustado.
Nota:
Porcentajes referidos a la impedancia nominal del motor:
Zn = Vmot.nom / raíz(3) / Imot,nom
101: Amplitud de tensión insuficiente para medir la inductancia incluso al 30% de la amplitud máxima de la corriente.
102, 104: Limitación de tensión durante la medición de la inductancia.
103: Frecuencia máxima superada durante la medición en giro de la inductancia.
110: Motor no sincronizado en fino antes de la medición en giro.
111: La marca cero no llega dentro de las 2 vueltas siguientes.
112: La sincronización fina no se produce dentro de los 8 segundos siguientes después de haber sobrepasado la marca cero.
113: El límite de potencia, de par o de intensidad es cero.
115: El control por U/f está activo.
120: Error al evaluar la inductancia magnetizante.
125: La resistencia del cable es mayor que la resistencia total.
126: La inductancia serie es mayor que la inductancia dispersa total.
127: La inductancia dispersa identificada es negativa.
128: La resistencia estatórica identificada es negativa.
129: La resistencia del rotor identificada es negativa.
130: Se ha conmutado de juego de datos de accionamiento durante la identificación del motor.
140: El canal de consigna bloquea ambos sentidos.
160: El tiempo de aceleración para la determinación del momento de inercia, reluctancia o kT es demasiado breve o bien el tiempo de arranque es demasiado largo.
173: Problema interno
180: Velocidad de identificación (velocidad máxima, velocidad asignada, 0.9 x p0348) inferior a p1755.
190: Consigna de velocidad diferente a cero.
191: No se alcanza velocidad cero.
192: No se alcanza la velocidad de consigna.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

193: Movimiento del motor no permitido al identificar los errores de reproducción de tensión.
194: Par adicional (r1515) diferente a cero.
195: Regulación de par activa.
200, 201: No es posible identificar la característica del error de reproducción de tensión del convertidor (p1952, p1953).

Ayuda:

Rel. a valor de fallo = 0:
- Controlar si el motor está bien conectado. Respetar tipo de conexión (estrella/triángulo).
Rel. a valor de fallo = 1 ... 40:
- Controlar si se han introducido bien los datos del motor en p0300, p0304 ... p0311.
- ¿Hay concordancias lógicas entre la potencia del motor y la del Motor Module? La rel. entre intens. nom. del Motor Module y la del motor no debe ser inf. de 0.5 ni sup. a 4.
- Controlar tipo conexión (estrella/triángulo).
Rel. a valor de fallo = 2:
- Controlar el sistema de devanados del motor en p7003 en conexiones en paralelo. Si, con etapas de potencia conectadas en paralelo, se indica un motor con un sistema de devanado único (p7003 = 0) a pesar de que existe un sistema de devanados múltiples, una gran parte de la resistencia estatórica se interpreta como resistencia del cable de alimentación y se introduce en p0352.
Rel. a valor de fallo = 4, 7:
- Controlar si están bien ajustadas las inductancias en p0233 y p0353.
- Controlar si el motor está bien conectado (estrella/triángulo).
Rel. a valor de fallo = 50:
- Reducir interv. muestreo de reg. intens.
Rel. a valor de fallo = 101:
- Aumentar el límite de intensidad (p0640) o de par (p1520, p1521).
- Comprobar reg. intens. (p1715).
- Reducir t. muestreo del reg. intens. (p0115).
- La plena identificación de la característica L puede no ser posible ya que la amplitud de intensidad necesaria es demasiado grande.
- Inhibir med. (p1909, p1959).
Rel. a valor de fallo = 102, 104:
- Reducir lím. de intens. (p0640).
- Controlar ganancia P del reg. intens.
- Inhibir med. (p1909, p1959).
Rel. a valor de fallo = 103:
- Aumentar momento inercia de carga (si es posible).
- Reducir t. muestreo del reg. intens. (p0115).
- Inhibir med. (p1909, p1959).
Rel. a valor de fallo = 110:
- Antes ejec. medida en giro, hacer que motor rebase marca cero.
Rel. a valor de fallo = 111:
- Posiblem.encóder no tiene marca cero. Corregir el ajuste en p0404.15.
- Se ha introducido un nº incorrecto de imp. del encóder. Corregir el ajuste en p0408.
- Si la señal de marca cero está defectuosa, sustituir el encóder.
Rel. a valor de fallo = 112:
- Actualizar SW del encóder.
Rel. a valor de fallo = 113:
- Comprobar los límites (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), corregir los valores que sean cero.
Rel. a valor de fallo = 115:
- Deseleccionar control por U/f (p1317 = 0).
Rel. a valor de fallo = 120:
- Comprobar la ganancia P (p1715) del reg. intens.; dado el caso, reducirla.
- Elevar la frecuencia de pulsación (p1800).
Rel. a valor de fallo = 125:
- Reducir resist. del cable (p0352).
Rel. a valor de fallo = 126:
- Reducir inductancia serie (p0353).
Rel. a fallo = 127, 128, 129:
- Puede que oscile el reg. intens. Reducir p1715 antes de sig. medida.
Rel. a valor de fallo = 130:
- Durante la ident. del motor no iniciar ninguna conmut. entre juegos de datos de accto.
Rel. a valor de fallo = 140:
- Antes de realizar la medida, habilitar como mín. un sent. (p1110 = 0 o p1111 = 0 o p1959.14 = 1 o p1959.15 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rel. a valor de fallo = 160:
- Prolongar tmpo. acel. para determ. M inercia, reluctancia o kT, p. ej. aumentando vel. máx. de giro (p1082), aumentando M inercia o reduciendo intens. máx. (p0640).
- En la operación sin encóder con momento de inercia de carga, parametrizar el momento de inercia de carga (p1498).
- Reducir tmpo. arranque (p1958).
- Aumentar la ganancia P del regulador de velocidad (p1460).
- Inhibir la medida (p1959).
Rel. a valor de fallo = 173:
-
Rel. a valor de fallo = 180:
- Aumentar vel. máx. (p1082).
- Reducir p1755.
- Inhibir med. (p1909, p1959).
Rel. a valor de fallo = 190:
- Ajustar a cero cons. vel.
Rel. a valor de fallo = 191:
- No iniciar la rutina de identificación del motor si éste está girando aún.
Rel. a valor de fallo = 192:
- Comprobar la regulación de velocidad (puede que el motor esté bloqueado o que la regulación de velocidad no funcione).
- Con p1215 = 1, 3 (Freno como secuenciador), comprobar el sentido de regulación (p0410.0).
- Dejar aplicadas las habilit. durante med.
- Liberar el motor de cargas vivas.
- Aumentar intens. máx. (p0640).
- Reducir vel. máx. (p1082).
- Inhibir la medida (p1959).
Rel. a valor de fallo = 193:
- Motor movido eléctricam. más de 5° (r0093). Frenar motor en uno de estos áng. de pos. polar (r0093): 90°, 210° o bien 330° (+/-5°) y, luego, iniciar ident.
Rel. a valor de fallo = 194:
- Desconectar todos los pares adic. (p. ej.: CI: p1511).
- Para ejes con carga gravitatoria: Fijar el motor por freno en uno de estos áng. de pos. polar (r0093): 90°, 210° o 330° (+/-1°) y, luego, iniciar la ident.
Rel. a valor de fallo = 195:
- Deseleccionar regulación de par (p1300 = 21 ó 20, o bien ajustar a 0 la fuente de señal en p1501).
Rel. a valor de fallo = 200, 201:
- Ajustar frec. de puls. a 0,5 x frec. reg. intens. (p. ej. 4 kHz para 125 µs de ciclo del regulador de intensidad).
- Acortar cable entre Motor Module y motor.
- Leer val. med. (r1950, r1951) y elegir con ellos val. adecuados para p1952, p1953.

F07990 Accto: Identificación de datos de motor errónea

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Durante la identificación ha aparecido un fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Límite de intensidad alcanzado.
2: Resistencia estatórica identificada fuera del rango esperado 0,1 ... 100% de Zn.
3: Resistencia rotórica identificada fuera del rango esperado 0,1 ... 100% de Zn.
Motores síncronos con excitación independiente: resistencia amortiguadora fuera de 1,0 ... 15% de Zn.
4: Reactancia estatórica identificada fuera del rango esperado 50 ... 900 % de Zn.
Motores síncronos con excitación independiente: reactancia estatórica fuera de 20 ... 500% de Zn.
5: Reactancia principal identificada fuera del rango esperado 50 ... 900 % de Zn.
Motores síncronos con excitación independiente: reactancia principal fuera de 20 ... 500% de Zn.
6: Constante de tiempo del rotor identificada fuera del rango esperado 10 ms ... 5 s.
Motores síncronos con excitación independiente: constante de tiempo amortiguadora fuera de 5 ms ... 1 s.
7: Reactancia dispersa total identificada fuera del rango esperado 4 ... 100 % de Zn.
8: Reactancia dispersa del estátor fuera del rango esperado 2 ... 50% de Zn.
Motores síncronos con excitación independiente: reactancia dispersa del estátor fuera de 2 ... 40% de Zn.
9: Reactancia dispersa del rotor fuera del rango esperado 2 ... 50% de Zn.
Motores síncronos con excitación independiente: reactancia dispersa amortiguadora fuera de 1,5 ... 20% de Zn.
10: El motor está mal conectado.
11: Se mueve el eje del motor.
20: Tensión de umbral identificada de las válvulas semiconductoras fuera del rango esperado 0 ... 10 V.
30: Regulador de intensidad en límite de tensión.
40: Como mínimo una identificación presenta errores. Por motivos de coherencia no se adoptan los parámetros identificados.
Nota:
Porcentajes referidos a la impedancia nominal del motor:
Zn = Vmot.nom / raíz(3) / Imot,nom

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 0:
- Controlar si el motor está bien conectado. Respetar tipo de conexión (estrella/triángulo).
Rel. a valor de fallo = 1 ... 40:
- Controlar si se han introducido bien los datos del motor en p0300, p0304 ... p0311.
- ¿Hay concordancias lógicas entre la potencia del motor y la del Motor Module? La rel. entre intens. nom. del Motor Module y la del motor no debe ser inf. de 0.5 ni sup. a 4.
- Controlar tipo conexión (estrella/triángulo).
Complementa a valor de fallo = 11:
- Desactivar la vigilancia de vibraciones: (p1909 bit 7 = 1).
Rel. a valor de fallo = 2:
- Controlar el sistema de devanados del motor en p7003 en conexiones en paralelo. Si, con etapas de potencia conectadas en paralelo, se indica un motor con un sistema de devanado único (p7003 = 0) a pesar de que existe un sistema de devanados múltiples, una gran parte de la resistencia estatórica se interpreta como resistencia del cable de alimentación y se introduce en p0352.
Rel. a valor de fallo = 4, 7:
- Controlar si están bien ajustadas las inductancias en p0233 y p0353.
- Controlar si el motor está bien conectado (estrella/triángulo).

A07991 (N) Accto: Identificación de datos de motor activada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La identificación de los datos del motor está activada.
Cuando llegue la próxima orden de conexión se realizará la identificación de datos del motor.
Ver también: p1910, p1960
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras acabar correctamente la identificación de datos del motor o ajustando p1910 = 0 o bien p1960 = 0.
Si se ejecuta un POWER ON o un rearranque en caliente con la identificación de datos del motor seleccionada, se pierde la demanda de identificación de datos del motor. La identificación de datos del motor deseada se debe seleccionar de nuevo manualmente tras el arranque.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07991 (N) Accto: Identificación de datos de motor activada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La identificación de los datos del motor está activada.
Cuando llegue la próxima orden de conexión se realizará la identificación de datos del motor.
Si se elige la medición en giro (ver p1900, p1960) no es posible guardar la parametrización. Tras la realización o desactivación de la identificación de datos del motor es posible guardar de nuevo.
Ver también: p1910
Ayuda: No necesario.
La alarma desaparece automáticamente tras acabar correctamente la identificación de datos del motor o ajustando p1900 = 0.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07993 Accto: Sentido campo giratorio o inversión valor encóder mal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2 (NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El sentido del campo giratorio o el valor real del encóder tienen mal el signo. La inversión del valor real (p0410) ha sido cambiada automáticamente por la identificación de los datos del motor para corregir el sentido de regulación.
Esto puede provocar un cambio del sentido de giro.
Nota:
Para pode acusar este fallo es preciso confirmar con p1910 = -2 la corrección del sentido de giro.
Ayuda: Comprobar el sentido de giro (también para el regulador de posición, si lo hay).
Si es correcto el sentido de giro es aplicable:
No se precisa ninguna acción más (excepto ajustar p1910 = -2 y confirmar el fallo).
Si es incorrecto el sentido de giro es aplicable:
Hay que permutar dos fases y repetir la rutina de identificación del motor.

A07994 (N) Accionamiento: Identificación de datos del motor no realizada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: No se ha realizado todavía la identificación de datos del motor con el juego de datos actual.
La alarma se emite únicamente al modificar el juego de datos (ver r0051) en los siguientes casos:
- En el nuevo juego de datos seleccionado está parametrizada la regulación vectorial (p1300 >= 20).
- En el nuevo juego de datos seleccionado todavía no se ha realizado una identificación de datos del motor (ver r3925).
Ayuda: - Realizar la identificación de datos del motor (ver p1900).
- Retroceder a juego de datos.
- Parametrizar control por U/f (p1300 < 20).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F07995 Accto.: Identificación de posición polar fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La identificación de la posición polar ha fallado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: No circula corriente.
2: La intensidad inicial vale cero.
3: Se ha rebasado el recorrido máximo ajustado (p1981).
4x: La señal medida no permite una evaluación inequívoca.
5: La intensidad máxima se ha superado durante la medida.
6: La medida de intensidad debe volverse a calibrar.
7x: El Sensor Module no es compatible con la identificación de la posición polar.
8: La intensidad necesaria de identificación de posición polar es mayor que la intensidad máxima.
9: La intensidad de identificación de posición polar ajustada es cero.
10: Conmutación de juego de datos durante la identificación de la posición polar.
11: El ajuste del encóder para la determinación del ángulo de conmutación está activo (p1990=1) y el encóder sin marca cero no está sincronizado fino o no tiene datos válidos.
100: Identificación de posición polar basada en movimiento; 1ª y 2ª medición son diferentes Motor bloqueado o intensidad (p1993) insuficiente.
101: Identificación de posición polar basada en movimiento; movimiento insuficiente, motor bloqueado o intensidad (p1993) insuficiente.
102: Identificación de posición polar basada en movimiento; freno presente y cerrado. Si hay freno no está permitida a identificación de posición polar basada en movimiento.
103: Identificación de posición polar basada en movimiento, sin encóder.
104: Identificación de posición polar basada en movimiento, velocidad real no es cero tras el transitorio.
200: Identificación de posición polar basada en elasticidad: fallo interno en cálculo de arcotangente (0/0).
201: Identificación de posición polar basada en elasticidad: insuficientes puntos de medida evaluables.
202: Identificación de posición polar basada en elasticidad: valor atípico en la serie de mediciones.
203: Identificación de posición polar basada en elasticidad: torsión máxima sin corriente.
204: Identificación de posición polar basada en elasticidad: no se encuentra ningún flanco positivo.
205: Identificación de posición polar basada en elasticidad: el resultado de la transformada de Fourier distingue más de 480° eléctricos/p3093 en estimación aproximada.
206: Identificación de posición polar basada en elasticidad: la prueba de coherencia ha fallado.
207: Identificación de posición polar basada en elasticidad: no se encuentra ninguna medida negativa. Probablemente todos los valores medidos son idénticos. No ha podido alcanzarse la elongación esperada porque la expectativa era demasiado alta o bien porque no pudo generarse la corriente suficiente.
208: Identificación de posición polar basada en elasticidad: la intensidad de medida es igual a 0.
209: Identificación de posición polar basada en elasticidad: se ha rebasado el recorrido máximo ajustado (p3095).
210: Identificación de posición polar basada en elasticidad, sin encóder.
250 ... 260:
Identificación de posición polar basada en elasticidad: se han realizado más de 3 intentos y ha aparecido el valor de fallo 200 ... 210.
Ejemplo:
Valor de fallo = 253 --> Más de 3 intentos y valor de fallo 203 aparecido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda:

Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la conexión del motor y la tensión en el circuito intermedio.
. Ajustar los parámetros siguientes a un valor con sentido y diferente de cero (p0325, p0329).
Rel. a valor de fallo = 1, 2:
- Si la carga de tiempo de cálculo es elevada (p. ej. 6 accionamientos con Safety Integrated), ajustar el tiempo muerto de cálculo del regulador de intensidad a transferencias tardías (p0117 = 3).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Aumentar el recorrido máximo (p1981).
- Reducir las intensidades para la identificación de la posición polar (p0325, p0329).
- Parar el motor para realizar la identificación de la posición polar.
Rel. a valor de fallo = 5:
- Reducir las intensidades para la identificación de la posición polar (p0325, p0329).
Rel. a valor de fallo = 6:
- Mandar calibrar de nuevo el Motor Module.
Rel. a valor de fallo = 8:
- Reducir las intensidades para la identificación de la posición polar (p0329, p0325, p1993).
- La etapa de potencia no puede conducir la intensidad de identificación de posición polar necesaria (p0209 < p0329, p0325, p1993); sustituir la etapa de potencia por otra con una intensidad máxima mayor.
Rel. a valor de fallo = 9:
- Ajustar un valor distinto de cero en la intensidad de identificación de la posición polar (p0329, p0325, p1993).
Rel. a valor de fallo = 10:
- No iniciar ninguna conmutación de juego de datos durante la identificación de la posición polar.
Rel. a valor de fallo = 11:
- En encóders incrementales sin conmutación con marca cero (p0404.15 = 0), el ajuste del encóder para la determinación del ángulo de conmutación (p1990 = 1) no tiene sentido. En este caso se debería volver a cancelar la función (p1990 = 0) o, en un encóder con una marca cero apropiada, seleccionar la conmutación con marca cero (p0404.15 = 1).
- En encóders absolutos, el ajuste del encóder para la determinación del ángulo de conmutación (p1990 = 1) sólo se debe realizar si el encóder suministra una información de conmutación y está sincronizado fino (p1992.8 = 1 y p1992.10 = 1). Posiblemente, el encóder está aparcado, desactivado (p0145), no preparado para el uso o señaliza un fallo.
- Cancelar el ajuste del encóder para la determinación del ángulo de conmutación (ajustar p1990 = 0).
Rel. a valor de fallo = 40 ... 49:
- Aumentar las intensidades para la identificación de la posición polar (p0325, p0329).
- Parar el motor para realizar la identificación de la posición polar.
- Elegir otro método para identificar la posición polar (p1980).
- Usar otro motor o encóder absoluto o sensores Hall.
Rel. a valor de fallo = 70 ... 79:
- Actualizar el firmware en el Sensor Module.
Rel. a valor de fallo = 100, 101:
- Comprobar y asegurar la libre movilidad del motor.
- Aumentar la intensidad para la identificación de posición polar basada en movimiento (p1993).
Rel. a valor de fallo = 102:
- Si el motor debe funcionar con freno: Usar otro método para identificar la posición polar (p1980).
- Si el motor puede funcionar sin freno: Abrir el freno (p1215 = 2).
Rel. a valor de fallo = 103:
- La identificación de posición polar basada en movimiento sólo puede ejecutarse con encóder. Conectar un encóder o elegir otro método para identificar la posición polar (p1980).
Rel. a valor de fallo = 104:
- Ident. pos. polar basada en mov. Aumentar Tiempo filtro (p1997).
- Ident. pos. polar basada en mov. Aumentar Tiempo de subida (p1994).
- Ident. pos. polar basada en mov. Comprobar ganancia (p1995).
- Ident. pos. polar basada en mov. Comprobar tiempo de acción integral (p1996).
- Con encóder en el motor con pista A/B rectangular (p0404.3 = 1) y medición de tiempo en el flanco (p0430.20 = 0), desactivar el tiempo de acción integral (p1996 = 0).
Rel. a valor de fallo = 200:
- Comprobar el ajuste de los parámetros (p3090 ... p3096).
Rel. a valor de fallo = 201:
- Comprobar el ajuste de los parámetros (p3090 ... p3096).
- Reducir p3094.
Rel. a valor de fallo = 202:
- Comprobar el ajuste de los parámetros (p3090 ... p3096).
- Se ha producido un fallo durante la identificación. Repetir la medición.
- Comprobar el freno o el mando de freno.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rel. a valor de fallo = 203:
- Comprobar el freno o el mando de freno.
- Comprobar la intensidad de medida (p3096).
- Aumentar p3094.
Rel. a valor de fallo = 204:
- Comprobar el ajuste de los parámetros (p3090 ... p3096).
Rel. a valor de fallo = 205:
- Comprobar el ajuste de los parámetros (p3090 ... p3096).
Rel. a valor de fallo = 206:
- Comprobar el ajuste de los parámetros (p3090 ... p3096).
- Se ha producido un fallo durante la identificación. Repetir la medición.
- Comprobar el freno o el mando de freno.
Rel. a valor de fallo = 207:
- Reducir la elongación esperada (p3094).
- Aumentar la intensidad de medida (p3096).
Rel. a valor de fallo = 208:
- Ajustar la intensidad de medida (p3096).
Rel. a valor de fallo = 209:
- Comprobar el ajuste del parámetro p3095.
- Comprobar el freno o el mando de freno.
Rel. a valor de fallo = 210:
- La identificación de posición polar basada en elasticidad sólo puede ejecutarse con encóder. Conectar un encóder o elegir otro método para identificar la posición polar (p1980).
Rel. a valor de fallo = 250 ... 260:
- Comprobar el ajuste de los parámetros (p3090 ... p3096, p1980).

F07996 Accto: Identificación de posición polar no realizada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: ENCÓDER (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha realizado durante el servicio una conmutación del modo de operación que hace necesaria una identificación de la posición polar y no puede tener lugar en este estado.
- El accionamiento se ha conmutado al vuelo del modo sin encóder al modo con encóder sin haber realizado previamente una identificación de la posición polar para el encóder. p1404 tiene un valor comprendido entre cero y la velocidad máxima y se han habilitado los impulsos para velocidades superiores a la definida en p1404 sin haber realizado previamente una identificación de la posición polar en el modo de operación con encóder.
- Se ha realizado durante el servicio una conmutación de EDS a un encóder en el que es necesaria una identificación de la posición polar. Sin embargo, ésta aún no se ha realizado (p1982 = 1 ó 2 y p1992.7 = 0).

Ayuda: - En caso de conmutación al vuelo entre operación con y sin encóder, con identificación de posición polar tras POWER ON o puesta en marcha (p0010 distinto a cero), habilitar una vez los impulsos a velocidad cero. Con ello se identifica la posición polar y el resultado está disponible para el servicio.
- Realizar la conmutación de EDS con bloqueo de impulsos o ejecutar una identificación de la posición polar con este juego de datos antes de la conmutación.

A07998 Accionamiento: Identificación de los datos del motor en otro accionamiento activa

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La identificación de los datos del motor está activada en el objeto de accionamiento especificado en el valor de fallo y bloquea la conexión de los demás objetos de accionamiento.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Objeto de accionamiento con la identificación de los datos del motor activa.
Ver también: p1910, p1960

Ayuda: - Esperar la ejecución completa de la identificación de los datos del motor del objeto de accionamiento especificado en el valor de fallo.
- Deseleccionar la identificación de los datos del motor del objeto de accionamiento especificado en el valor de fallo (p1910 = 0 o bien p1960 = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07999 Accionamiento: Identificación de los datos del motor no puede activarse

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En un tipo de objeto de accionamiento SERVO se ha habilitado la regulación. Para seleccionar la identificación de los datos del motor, todos los objetos de accionamiento SERVO deben tener presente la supresión de impulsos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Objeto de accionamiento con regulación habilitada.
Ayuda: Retirar la habilitación de impulsos en todos los accionamientos y volver a activar la identificación de los datos del motor.

F08000 (N, A) TB: Tensión de alimentación +/-15 V mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La Terminal Board 30 reconoce una tensión de alimentación interna anormal.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Fallo al probar el circuito de vigilancia.
1: Fallo en funcionamiento normal.
Ayuda: - Cambiar la Terminal Board 30.
- Sustituir la Control Unit.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F08010 (N, A) TB: Convertidor analógico-digital

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El convertidor analógico-digital en Terminal Board 30 no ha entregado datos convertidos.
Ayuda: - Comprobar la alimentación.
- Cambiar la Terminal Board 30.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F08500 (A) COMM BOARD: Tiempo de vigilancia de configuración superado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: Infeed: DES1 (DES2)
Servo: DES1 (DES2, DES3)
Vector: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Ha transcurrido el tiempo de vigilancia para la configuración.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Se ha superado el tiempo para la transferencia de los datos de configuración de emisión.
1: Se ha superado el tiempo para la transferencia de los datos de configuración de recepción.

Ayuda: Comprobar la línea de comunicación.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F08501 (N, A) COMM BOARD: Consigna Timeout

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2)
Servo: DES3 (DES1, DES2, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES3 (DES1, DES2, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La recepción de consignas de COMM BOARD está interrumpida.
- Comunicación por el bus interrumpida.
- Controlador desconectado.
- Controlador puesto en estado STOP.
- COMM BOARD defectuosa.

Ver también: p8840 (COMM BOARD Tiempo de vigilancia)

Ayuda: - Asegurar la conexión por el bus y poner en RUN el controlador.
- Si se repiten los errores, comprobar el tiempo de vigilancia.

Ver también: p8840 (COMM BOARD Tiempo de vigilancia)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F08502 (A) COMM BOARD: Tiempo de vigilancia de signo actividad superado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2)
Servo: DES1 (DES2, DES3)
Vector: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha transcurrido el tiempo de vigilancia del contador de signos de actividad.
Se ha interrumpido la conexión a COMM BOARD.

Ayuda: - Comprobar la línea de comunicación.
- Comprobar COMM BOARD.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A08504 (F) COMM BOARD: Error interno en la transferencia cíclica de datos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Los valores cíclicos de consigna y/o reales no han sido transferidos a dentro de los instantes configurados.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: Controlar el telegrama de parametrización (Ti, To, Tdp, etc.).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F08510 (A) COMM BOARD Datos de configuración emisión no válidos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2)
Servo: DES1 (DES2, DES3)
Vector: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Los datos de configuración de emisión no han sido aceptados por COMM BOARD.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Valor de respuesta de la comprobación de los datos de configuración de emisión.

Ayuda: Controlar datos de configuración de emisión.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A08511 (F) COMM BOARD: Datos de configuración recepción no válidos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Los datos de configuración de recepción no han sido aceptados por la unidad de accionamiento.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Valor de respuesta de la comprobación de los datos de configuración de recepción.
1: Establecimiento de conexiones con más accionamientos que el configurado en el equipo. Los objetos de accionamiento para el intercambio de datos de proceso y su secuencia se definen en p0978.
2: Demasiadas palabras de datos PZD para Output o Input relativas a un objeto de accionamiento. El número de PZD posibles de un objeto de accionamiento se especifica mediante el número de índices en r2050/p2051 para PZD IF1 y en r8850/p8851 para PZD IF2.
3: Número de bytes impar para Input u Output
4: No se aceptan los datos de ajuste para sincronización. Para más información, ver A01902.
5: Funcionamiento cíclico no activo.
17: CBE20 Shared Device: Se modificó la configuración de la F-CPU.
223: Modo isócrono inadmisible para la interfaz PZD ajustada en p8815[0].
501: Parámetro de PROFIsafe erróneo (p. ej. F_Dest).

Ayuda: Controlar datos de configuración de recepción.
Rel. al valor de alarma = 1:
Comprobar la lista de los objetos de accionamiento con intercambio de datos de proceso (p0978). Ajustando p0978[x] = 0 se excluyen del intercambio de datos de proceso todos los objetos de accionamiento que siguen en la lista.
Rel. al valor de alarma = 2:
Comprobar el número de palabras de datos para Output e Input relativas a un objeto de accionamiento.
Rel. al valor de alarma = 17:
CBE20 Shared Device: Extraer/insertar A-CPU.
Rel. al valor de alarma = 501:
Comprobar la dirección PROFIsafe ajustada (p9610).

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A08520 (F) COMM BOARD: Canal acíclico perturbado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La memoria o el estado del búfer del canal acíclico presenta fallos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0: Error en estado de búfer.
1: Error en memoria.

Ayuda: Comprobar la línea de comunicación.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A08526 (F) COMM BOARD: Sin conexión cíclica

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: No existe ninguna conexión cíclica con el control.

Ayuda: Establecer la conexión cíclica y activar el control en modo cíclico.
En PROFINET, comprobar los parámetros "Name of Station" y "IP of Station" (r61000, r61001).
Si está enchufado un CBE20 y se desea que PROFIBUS se comunique a través de PZD Interface 1, debe parametrizarse esta opción con la herramienta de puesta en marcha STARTER o directamente con p8839.

Reacción a F: NINGUNA (DES1)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A08530 (F) COMM BOARD: Canal de señalización perturbado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La memoria o el estado del búfer del canal de señalización presenta fallos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0: Error en estado de búfer.
1: Error en memoria.

Ayuda: Comprobar la línea de comunicación.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A08550 PZD Interfaz asignación de hardware incorrecta

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La asignación del hardware a la interfaz PZD está parametrizada de forma incorrecta.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Sólo uno de los dos índices es distinto a 99 (automático).
2: Se ha asignado el mismo hardware a ambas interfaces PZD.
3: Falta el COMM BOARD asignado.
4: CBC10 está asignado a la interfaz 1.
Ver también: p8839 (PZD Interfaz asignación de hardware)

Ayuda: Comprobar la parametrización y en caso necesario rectificarla (p8839).

A08560 IE: Error de sintaxis en archivo de configuración

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha detectado un error de sintaxis en el archivo de configuración ASCII para la interfaz Industrial Ethernet (X127).
No se ha cargado la configuración guardada.
Nota:
IE: Industrial Ethernet

Ayuda: - Comprobar la configuración de interfaz (p8900 y siguientes), dado el caso corregir y activar (p8905 = 1).
- Guardar los parámetros para la configuración de interfaz (p. ej. p8905 = 2).
ó:
- Cambiar el nombre de la estación mediante la máscara "Editar estación Ethernet" (p. ej. con software de puesta en marcha STARTER).
Ver también: p8905 (IE Configuración de interfaces)

A08561 IE: Error de coherencia en parámetros ajustables

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha detectado un error de coherencia al activar la configuración (p8905 = 1) para la interfaz Industrial Ethernet (X127). No se ha activado la configuración ajustada actualmente.
Posibles causas:
- Dirección IP, máscara de subred o pasarela por defecto incorrectas.
- Dirección IP o nombre de estación en la red ya existentes.
- El nombre de la estación tiene caracteres no válidos, etc.
Nota:
IE: Industrial Ethernet
Ver también: p8900 (IE Name of Station), p8901 (IE IP Address of Station), p8902 (IE Default Gateway of Station), p8903 (IE Subnet Mask of Station)

Ayuda: - Comprobar la configuración de interfaz deseada (p8900 y siguientes), dado el caso corregir y activar (p8905 = 1).
ó:
- Cambiar el nombre de la estación mediante la máscara "Editar estación Ethernet" (p. ej. con software de puesta en marcha STARTER).
Ver también: p8905 (IE Configuración de interfaces)

A08562 PN: Error de sintaxis en archivo de configuración

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha detectado un error de sintaxis en el archivo de configuración ASCII para la interfaz PROFINET integrada. No se ha cargado la configuración guardada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar la configuración de interfaz (p8920 y siguientes), y en caso necesario rectificarla y activarla (p8925 = 1).
- Guardar los parámetros para la configuración de interfaz (p. ej. p8925 = 2).
ó:
- Cambiar el nombre de la estación mediante la máscara "Editar estación Ethernet" (p. ej. con software de puesta en marcha STARTER).
Ver también: p8925 (PN Configuración de interfaces)

A08563 PN: Error de coherencia en parámetros ajustables

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha detectado un error de coherencia al activar la configuración (p8925 = 1) para la interfaz PROFINET integrada.
No se ha activado la configuración ajustada actualmente.
Posibles causas:
- Dirección IP, máscara de subred o pasarela por defecto incorrectas.
- Dirección IP o nombre de estación en la red ya existentes.
- El nombre de la estación tiene caracteres no válidos, etc.
Ver también: p8920 (PN Name of Station), p8921 (PN IP Address of Station), p8922 (PN Default Gateway of Station), p8923 (PN Subnet Mask of Station)

Ayuda: - Comprobar la configuración de interfaz deseada (p8940 y siguientes), y en caso necesario rectificarla y activarla (p8945 = 1).
ó:
- Cambiar el nombre de la estación mediante la máscara "Editar estación Ethernet" (p. ej. con software de puesta en marcha STARTER).
Ver también: p8925 (PN Configuración de interfaces)

A08564 CBE20: Error de sintaxis en archivo de configuración

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha detectado un error de sintaxis en el archivo de configuración ASCII para Communication Board Ethernet 20 (CBE20).
No se ha cargado la configuración guardada.

Ayuda: - Corregir y activar (p8945 = 1) la configuración CBE20 (p8940 y siguientes).
Nota:
La configuración está activa sólo después del primer POWER ON.
- Cambiar el nombre de CBE20 (p. ej. con software de puesta en marcha STARTER).
Ver también: p8945 (CBE20 Configuración de interfaces)

A08565 CBE20: Error de coherencia en parámetros ajustables

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha detectado un error de coherencia al activar la configuración (p8945 = 1) para Communication Board Ethernet 20 (CBE20).
No se ha activado la configuración ajustada actualmente.
Posibles causas:
- Dirección IP, máscara de subred o pasarela por defecto incorrectas.
- Dirección IP o nombre de estación en la red ya existentes.
- El nombre de la estación tiene caracteres no válidos, etc.
Ver también: p8940 (CBE20 Name of Station), p8941 (CBE20 IP Address of Station), p8942 (CBE20 Default Gateway of Station), p8943 (CBE20 Subnet Mask of Station), p8944 (CBE20 Modo DHCP)

Ayuda: Comprobar la configuración de interfaz deseada (p8940 y siguientes), dado el caso corregir y activar (p8945 = 1).
Ver también: p8945 (CBE20 Configuración de interfaces)

F08700 (A) CAN: Comunicación errónea

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: DES3 (DES1, DES2, NINGUNA)
Vector: DES3 (DES1, DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha aparecido un error en la comunicación CAN.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El contador de errores para los telegramas de emisión ha superado el valor 255 para BUS OFF. El bus desconecta el controlador CAN.
- Cortocircuito del cable de bus.
- Velocidad de trans. errónea.
- Bit Timing erróneo.
2: El estado del nodo CAN no ha sido interrogado por el maestro un tiempo superior a su "Life Time". El "Life Time" resulta del "Guard Time" (p8604[0]) multiplicado por el "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Cable de bus interrumpido.
- Cable de bus no conectado.
- Velocidad de trans. errónea.
- Bit Timing erróneo.
- Fallo en maestro.
Nota:
Con p8641 es posible ajustar la reacción al fallo de la forma deseada.
Ver también: p8604 (CAN Node Guarding), p8641 (CAN Abort Connection Option Code)

Ayuda:
- Comprobar el cable de bus.
- Comprobar la velocidad (p8622).
- Comprobar el Bit Timing (p8623).
- Comprobar el maestro.
El controlador CAN debe reiniciarse manualmente con p8608 = 1 tras eliminar la causa del fallo.
Ver también: p8608 (CAN Clear Bus Off Error), p8622 (Velocidad de bits CAN), p8623 (CAN Bit Timing selection)

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F08701 CAN: NMT Cambio de estado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2
Servo: DES3
Vector: DES3

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha producido una transición de estado NMT de CANopen, de "Operational" a "Pre-Operational" o a "Stopped".
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Transición de estado NMT de CANopen, "Operational" a "Pre-Operational".
2: Transición de estado NMT de CANopen, "Operational" a "Stopped".
Nota:
En el estado NMT "Pre-Operational" no es posible transferir datos de proceso y en el estado NMT "Stopped" no es posible transferir datos de proceso ni de servicio técnico.

Ayuda: No necesario.
Confirmar el fallo y proseguir el funcionamiento.

F08702 (A) CAN: RPDO Timeout

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES3 (DES1, DES2, NINGUNA)
Vector: DES3 (DES1, DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha transcurrido el tiempo de vigilancia de los telegramas RPDO de CANopen por haberse interrumpido la conexión por el bus o porque el maestro CANopen se ha desconectado.
Ver también: p8699 (Tiempo de vigilancia CAN RPDO)

Ayuda: - Comprobar el cable de bus.
- Comprobar el maestro.
- En caso necesario, aumentar el tiempo de vigilancia (p8699).

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F08703 (A) CAN: Número máximo de objetos de accionamiento sobrepasado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES3 (DES1, DES2, NINGUNA)
Vector: DES3 (DES1, DES2, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha sobrepasado el número máximo de 8 objetos de accionamiento con módulo de función "CAN".
Nota:
En el estándar CANopen sólo hay como máximo 8 objetos de accionamiento definidos por cada esclavo CANopen.

Ayuda: - Nueva puesta en marcha de 8 objetos de accionamiento como máximo con módulo de función "CAN" en la topología.
- En caso necesario, deseleccionar en los objetos de accionamiento el módulo de función "CAN" (r0108.29).

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A08751 CAN: Pérdida telegrama

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El controlador CAN ha perdido un mensaje recibido.

Ayuda: Reducir los tiempos de ciclo de los mensajes de recepción.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A08752 CAN: Contador de errores para Error Passive superado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El contador de errores para los telegramas de emisión o recepción ha superado el valor 127.

Ayuda: - Comprobar el cable de bus.
- Ajustar una mayor velocidad (p8622).
- Comprobar el Bit Timing; dado el caso optimizarlo (p8623).
Ver también: p8622 (Velocidad de bits CAN), p8623 (CAN Bit Timing selection)

A08753 CAN: Búfer de mensajes desbordado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Un búfer de mensajes se ha desbordado.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Búfer de emisión acíclico (búfer de respuesta SDO) desbordado.
2: Búfer de recepción acíclico (búfer de recepción SDO) desbordado.
3: Búfer de emisión cíclico (búfer de emisión PDO) desbordado.

Ayuda: - Comprobar el cable de bus.
- Ajustar una mayor velocidad (p8622).
- Comprobar el Bit Timing y en caso necesario optimizarlo (p8623).
Rel. al valor de alarma = 2:
- Reducir los tiempos de ciclo de los mensajes de recepción SDO.
- Demanda SDO del maestro sólo tras la respuesta SDO de la demanda SDO anterior.
Ver también: p8622 (Velocidad de bits CAN), p8623 (CAN Bit Timing selection)

A08754 CAN: Modo de comunicación mal

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En el modo "Operational" se ha intentado cambiar algún parámetro p8700 ... p8737.

Ayuda: Cambiar al modo "Pre-Operational"o bien "Stopped".

A08755 CAN: Objeto no mapeable

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El objeto CANopen no está previsto para el mapeo Process Data Object (PDO).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Usar un objeto CANopen previsto para el mapeo PDO o ajustar 0.
Los objetos siguientes pueden mapearse en el Receive Process Data Object (RPDO) o en el Transmit Process Data Object (TPDO):
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex
Sólo puede mapearse el subíndice 0 de cada objeto indicado.
Nota:
El COB-ID no puede setearse como válido mientras esté presente la A08755.

A08756 CAN: Cantidad de bytes mapeados superada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La cantidad de bytes de los objetos mapeados sobrepasa el tamaño de telegrama para datos útiles. Se permite hasta máximo 8 bytes.

Ayuda: Mapear menos objetos u objetos con tipos de datos menores.
Ver también: p8710, p8711, p8712, p8713, p8714, p8715, p8716, p8717, p8730, p8731, p8732, p8733, p8734, p8735, p8736, p8737

A08757 CAN: Ajustar COB-ID como no válido

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En modo online antes de mapear deberá anularse el COB-ID correspondiente.
Ejemplo:
Se desea modificar el mapeado para RPDO 1 (p8710[0]).
--> ajustar p8700[0] = C00006E0 hex (COB-ID ilegal)
--> ajustar p8710[0] al valor deseado
--> introducir en p8700[0] el COB-ID válido

Ayuda: Ajustar COB-ID como no válido.

A08758 CAN: Cantidad de canales PDO dem. pequeña

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La cantidad de canales PDO en p8740 se ha ajustado a 0 o demasiado pequeña.
Ver también: p8740 (Reparto de canales CAN)

Ayuda: La cantidad de canales CAN ajustada en p8740 debe ser mayor o igual al número de PDOs.
Para ello existen 2 posibilidades:
Aumentar la cantidad de canales en p8740 y confirmar la selección con p8741.
Reducir la cantidad de PDOs seteando el COB-ID como no válido.
Ver también: p8740 (Reparto de canales CAN), p8741 (Confirmación configuración PDO CAN)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A08759 CAN: PDO COB-ID ya existente

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha asignado un PDO COB-ID ya existente.

Ayuda: Elegir otro PDO COB-ID.

A13000 Derechos de licencia insuficientes

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: - En la unidad de accionamiento se han aplicado opciones con licencia obligatoria y las licencias disponibles son insuficientes.
- Ha aparecido un error al comprobar las licencias existentes.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0:
Las licencias disponibles son insuficientes.
1:
No han podido encontrarse licencias suficientes ya que con el equipo en marcha se ha desenchufado la tarjeta de memoria que contiene los datos de licencia necesarios.
2:
No han podido encontrarse licencias suficientes ya que la tarjeta de memoria no contiene datos de licencia.
3:
No han podido encontrarse licencias suficientes por haber un error de suma de verificación en la License Key.
4:
Ha parecido un error al comprobar las licencias.

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 0:
Se requieren licencias adicionales y éstas deben activarse (p9920, p9921).
Rel. al valor de alarma = 1:
Con el equipo desconectado, volver a enchufar la tarjeta de memoria desenchufada y correcta.
Rel. al valor de alarma = 2:
Introducir y activar la License Key (p9920, p9921).
Rel. al valor de alarma = 3:
Comparar la License Key (p9920) introducida con la License Key que figura en el Certificate of License.
Introducir de nuevo y activar la License Key (p9920, p9921).
Rel. al valor de alarma = 4:
- Ejecutar POWER ON.
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

A13001 Derechos de licencia Suma de comprobación errónea

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha detectado un error al comprobar la suma de verificación de la License Key .

Ayuda: Comparar la License Key (p9920) introducida con la License Key que figura en el Certificate of License.
Introducir de nuevo y activar la License Key (p9920, p9921).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F13009 Derechos de licencia Licencia aplicación OA no adjudicada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Hay por lo menos una licencia para una aplicación OA con obligación de licencia que no está adjudicada.
Nota:
Para más información sobre las aplicaciones OA instaladas, consulte r4955 y p4955.

Ayuda: - Introducir y activar la clave de licencia para aplicaciones OA con obligación de licencia (p9920, p9921)
- En caso necesario, desactivar las aplicaciones OA sin licencia adjudicada (p4956).
Ver también: p9920 (Adjudicación de licencia Introducir License Key), p9921 (Adjudicación de licencia Activar License Key)

F13010 Derechos de licencia Licencia de módulo de función no adjudicada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Hay por lo menos una licencia para un módulo de función con obligación de licencia que no está adjudicada.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit x = 1: La licencia para el correspondiente módulo de función no está adjudicada.
Nota:
La correspondencia entre número de bit y módulo de función puede consultarse en p0108 o r0108.

Ayuda: - Introducir y activar la clave de licencia para módulos de función con obligación de licencia (p9920, p9921)
- En caso necesario, desactivar los módulos de función sin licencia adjudicada (p0108, r0108).
Ver también: p9920 (Adjudicación de licencia Introducir License Key), p9921 (Adjudicación de licencia Activar License Key)

F13020 Derechos de licencia insuficientes en el control

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_I, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En la unidad de accionamiento se han aplicado opciones con licencia obligatoria y las licencias disponibles son insuficientes.

Ayuda: - Introducir y activar License Key para las opciones con licencia obligatoria.
- Dado el caso, desactivar las opciones para las que no se tenga licencia.

F30001 Etapa de potencia: Sobreintensidad

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La etapa de potencia ha detectado sobreintensidad.
- Regulación erróneamente parametrizada.
- Motor con cortocircuito o defecto a tierra.
- Modo U/f: Rampa de aceleración demasiado corta
- Modo U/f: Intensidad nominal del motor considerablemente mayor que la del Motor Module.
- Alimentación: Altas corrientes de descarga y recarga tras caída de tensión de red.
- Alimentación: Altas corrientes de recarga en caso de sobrecarga en régimen motor y caída en la tensión del circuito intermedio.
- Alimentación: Corrientes de cortocircuito al conectar debido a que falta una bobina de conmutación.
- Cables de potencia no ajustados correctamente.
- Cables de potencia con longitud superior a la máxima permitida.
- Etapa de potencia defectuosa.
- Fase de red interrumpida.

Causas adicionales con sincro-acoplador (r0108.15 = 1):
- Una etapa de potencia se ha desconectado con un error de defecto a tierra.
- El ajuste de la regulación de corriente circulante es excesivamente lento o dinámico.

Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.
Bit 3: Sobreintensidad en circuito intermedio.
Nota:
Valor de fallo = 0 significa que se desconoce la fase con sobreintensidad (p. ej. con equipo tipo bloque).

Ayuda:
- Comprobar los datos del motor, dado el caso, realizar puesta en marcha.
- Comprobar tipo de conexión del motor (estrella/triángulo).
- Modo U/f: Prolongar la rampa de aceleración
- Modo U/f: -Comprobar la correspondencia entre las intensidades nominales del motor y el Motor Module.
- Alimentación: Comprobar la calidad de la red.
- Alimentación: Reducir la carga en régimen motor.
- Alimentación: Conexión correcta de la bobina de conmutación de red.
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Controlar los cables de potencia para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Comprobar la longitud de los cables de potencia.
- Cambiar la etapa de potencia.
- Comprobar las fases de la red.

Con sincro-acoplador (r0108.15 = 1) se aplica además:
- Comprobar los umbrales de la vigilancia de defecto a tierra (p0287).
- Comprobar el ajuste de la regulación de corriente circulante (p7036, p7037).

F30002 Etapa de potencia: Tensión en circuito intermedio Sobretensión

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La etapa de potencia ha detectado una sobretensión en el circuito intermedio.
- El motor devuelve demasiada energía.
- La tensión de conexión del equipo es demasiado alta.
- Al operar con Voltage Sensing Module (VSM) las fases L1, L2, L3 en el VSM no concuerdan con las de la etapa de potencia.
- Fase de red interrumpida.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión en circuito intermedio en el momento del disparo [0.1 V].

Ayuda:
- Incrementar el tiempo de deceleración.
- Activar el regulador de tensión en circuito intermedio.
- Utilizar resistencia de freno o un Active Line Module.
- Incrementar el límite de intensidad de la alimentación o utilizar un módulo mayor (en caso de Active Line Module).
- Comprobar la tensión de conexión de los equipos.
- Comprobar y corregir la asignación de fases en VSM y en la etapa de potencia.
- Comprobar las fases de la red.

Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos), p1240 (Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30002 Etapa de potencia: Tensión en circuito intermedio Sobretensión

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La etapa de potencia ha detectado una sobretensión en el circuito intermedio.
- El motor devuelve demasiada energía.
- La tensión de conexión del equipo es demasiado alta.
- Al operar con Voltage Sensing Module (VSM) las fases L1, L2, L3 en el VSM no concuerdan con las de la etapa de potencia.
- Fase de red interrumpida.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión en circuito intermedio en el momento del disparo [0.1 V].

Ayuda:
- Incrementar el tiempo de deceleración.
- Activar el regulador de tensión en circuito intermedio.
- Utilizar resistencia de freno o un Active Line Module.
- Incrementar el límite de intensidad de la alimentación o utilizar un módulo mayor (en caso de Active Line Module).
- Comprobar la tensión de conexión de los equipos.
- Comprobar y corregir la asignación de fases en VSM y en la etapa de potencia.
- Comprobar las fases de la red.
- Ajustar tiempos de redondeo (p1130, p1136). Esto es recomendable sobre todo para operación con modo U/f, con objeto de descargar el regulador de tensión en el circuito intermedio con tiempos de deceleración cortos del generador de rampa.

Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos), p1240 (Regulador Vdc o vigilancia Vdc Configuración)

F30003 Etapa de potencia: Tensión en circuito intermedio Subtensión

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La etapa de potencia ha detectado subtensión en el circuito intermedio.
- Fallo de la red.
- Tensión de red inferior a límite permitido.
- Ausencia o fallo de la alimentación de red.
- Fase de red interrumpida.

Nota:
El umbral de vigilancia de subtensión en el circuito intermedio se indica en r0296.

Ayuda:
- Comprobar la tensión de red.
- Comprobar la alimentación de red y, dado el caso, respetar los avisos de fallo de la alimentación de red.
- Comprobar las fases de la red.
- Comprobar el ajuste de la tensión de conexión (p0210).
- Equipos Booksize: Comprobar el ajuste de p0278.

Nota:
La señal de "Lista para funcionar" de la alimentación r0863 debe estar interconectada con las entradas p0864 asociadas de los accionamientos.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)

F30004 Etapa de potencia: Sobretemperatura en disipador Ondulador

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La temperatura en el disipador de la etapa de potencia ha superado el límite permitido.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
- Frecuencia de pulsación excesivamente alta.

Valor de fallo (r0949):
Temperatura [1 bit = 0,01 °C]

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
- Comprobar la carga del motor.
- Reducir la frecuencia de pulsación si es mayor que la nominal.
Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez que se ha rebasado por defecto el umbral de alarma para la alarma A05000.
Ver también: p1800 (Consigna de frecuencia de pulsación)

F30005 Etapa de potencia: Sobrecarga I2t

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La etapa de potencia ha sido sobrecargada (r0036 = 100 %).
- La intensidad nominal permitida de la etapa de potencia ha sido superada de forma prolongada.
- El ciclo de carga permitido no ha sido respetado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
I2t [100 % = 16384].
Ayuda: - Reducir la carga permanente.
-Adaptar ciclo de carga.
- Comprobar las intensidades nominales del motor y de la etapa de potencia.
Ver también: r0036 (Etapa de potencia Sobrecarga I2T), r0206 (Etapa de potencia Potencia asignada), p0307 (Potencia asignada del motor)

F30005 Etapa de potencia: Sobrecarga I2t

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La etapa de potencia ha sido sobrecargada (r0036 = 100 %).
- La intensidad nominal permitida de la etapa de potencia ha sido superada de forma prolongada.
- El ciclo de carga permitido no ha sido respetado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
I2t [100 % = 16384].
Ayuda: - Reducir la carga permanente.
-Adaptar ciclo de carga.
- Comprobar las intensidades nominales del motor y de la etapa de potencia.
- Aumentar p0294.
Ver también: r0036 (Etapa de potencia Sobrecarga I2T), r0206 (Etapa de potencia Potencia asignada), p0307 (Potencia asignada del motor)

F30006 Etapa de potencia: Thyristor Control Board

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La Thyristor Control Board (TCB) del Basic Line Module señaliza un error.
- No hay aplicada tensión de red.
- El contactor de red no está cerrado.
- La tensión de red es demasiado baja.
- Frecuencia de red fuera del rango permitido (45 ... 66 Hz).
- Hay cortocircuito en el circuito intermedio.
- Hay defecto a tierra en el circuito intermedio (durante la fase de precarga).
- Alimentación de la Thyristor Control Board fuera del rango nominal (5 ... 18 V) y tensión de red > 30 V.
- Hay un error interno en la Thyristor Control Board.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Los errores se guardan en la Thyristor Control Board y deben confirmarse. Para ello debe desconectarse la tensión de alimentación de la Thyristor Control Board durante un mínimo de 10 s.
- Comprobar la tensión de red.
- Comprobar o activar el contactor de red.
- Comprobar el tiempo de vigilancia; dado el caso aumentarlo (p0857).
- Dado el caso, considerar otros avisos de la etapa de potencia.
- Controlar el circuito intermedio para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Evaluar los LED de diagnóstico en la Thyristor Control Board.

F30008 Etapa de potencia: Error signos actividad datos cíclicos

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La etapa de potencia ha detectado que los telegramas cíclicos de consigna de la Control Unit no se han actualizado puntualmente. El número de errores de signos de actividad sucesivos ha superado el umbral de fallo (p7789).

Ayuda:
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- En los proyectos con el objeto de accionamiento VECTOR, comprobar si en la Control Unit está ajustado p0117 = 6.
- Aumentar el umbral de fallo (p7789).

Ver también: p0117 (Regulador de intensidad Tiempo muerto de cálculo Modo)

A30010 (F) Etapa de potencia: Error signos actividad datos cíclicos

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y la etapa de potencia afectada presenta defectos.
Los telegramas cíclicos de consigna de la Control Unit no han sido recibidos puntualmente por la etapa de potencia durante un ciclo como mínimo.

Ayuda: Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30011 Etapa de potencia: Pérdida de fase de red en el circuito principal

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2 (DES1)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En la etapa de potencia se ha detectado pérdida de fase de red.
- Ha actuado el fusible de una fase del circuito principal.
- La ondulación de la tensión del circuito intermedio supera el límite permitido.

Nota:
La causa puede ser también una pérdida de fase en el cable del motor.

Ayuda:
- Comprobar los fusibles del circuito principal.
- Comprobar los cables del motor.

F30012 Etapa de potencia: Sensor de temperatura Disipador Rotura de hilo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha interrumpido la conexión con un sensor de temperatura de los disipadores de la etapa de potencia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0: Cámara de módulos (unidad electrónica insertable)
Bit 1 = Aire de entrada
Bit 2: Ondulador 1
Bit 3: Ondulador 2
Bit 4: Ondulador 3
Bit 5: Ondulador 4
Bit 6: Ondulador 5
Bit 7: Ondulador 6
Bit 8: Rectificador 1
Bit 9: Rectificador 2

Ayuda: Póngase en contacto con el fabricante.

F30013 Etapa de potencia: Sensor de temperatura Disipador Cortocircuito

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El sensor de temperatura del disipador en la etapa de potencia está cortocircuitado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0: Cámara de módulos (unidad electrónica insertable)
Bit 1 = Aire de entrada
Bit 2: Ondulador 1
Bit 3: Ondulador 2
Bit 4: Ondulador 3
Bit 5: Ondulador 4
Bit 6: Ondulador 5
Bit 7: Ondulador 6
Bit 8: Rectificador 1
Bit 9: Rectificador 2

Ayuda: Póngase en contacto con el fabricante.

F30015 (N, A) Etapa de potencia: Pérdida de fase del cable del motor

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado una pérdida de fase en el cable del motor.
El mensaje también puede emitirse en el siguiente caso:
- El motor está conectado correctamente, pero la regulación de velocidad es inestable y, en consecuencia, se genera un par oscilante.
Nota:
En etapas de potencia Chassis no hay vigilancia de pérdida de fase.

Ayuda: - Comprobar los cables del motor.
- Comprobar los ajustes del regulador de velocidad.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F30015 (N, A) Etapa de potencia: Pérdida de fase del cable del motor

Valor de aviso: -

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha detectado una pérdida de fase en el cable del motor.
El aviso también puede emitirse en los siguientes casos:
- El motor está conectado correctamente, pero el accionamiento está volcado en el control por U/f. En este caso, debido a la asimetría de las corrientes, en una fase puede medirse una intensidad de 0 A.
- El motor está conectado correctamente, pero la regulación de velocidad es inestable y, en consecuencia, se genera un par oscilante.
Nota:
En etapas de potencia Chassis no hay vigilancia de pérdida de fase.

Ayuda:
- Comprobar los cables del motor.
- Aumentar el tiempo de aceleración o deceleración (p1120) si el accionamiento está volcado en el control por U/f.
- Comprobar los ajustes del regulador de velocidad.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A30016 (N) Etapa de potencia: Alimentación de carga desconectada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La tensión en circuito intermedio es excesivamente baja.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Tensión en circuito intermedio en el momento del disparo [0.1 V].

Ayuda:
- Conectar la alimentación de carga.
- Dado el caso, comprobar la conexión de red.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F30017 Etapa de potencia: Limitación de intensidad por hardware ha respondido demasiadas veces

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha actuado demasiadas veces la limitación de intensidad por hardware en la fase respectiva (ver A30031, A30032, A30033). El número de veces que se permite superar el valor límite depende del tipo y modelo de etapa de potencia.
En alimentación es aplicable:
- Regulación erróneamente parametrizada.
- La alimentación tiene una carga excesiva
- Voltage Sensing Module conectado erróneamente.
- Falta la bobina de conmutación o es de un tipo erróneo.
- Etapa de potencia defectuosa.
En Motor Module es aplicable:
- Regulación erróneamente parametrizada.
- Fallo en el motor o en los cables de potencia.
- Cables de potencia con longitud superior a la máxima permitida.
- Carga del motor excesiva.
- Etapa de potencia defectuosa.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: En alimentación es aplicable:
- Comprobar los ajustes del regulador, dado el caso resetear el regulador e identificar (p0340 = 2, p3410 = 5).
- Reducir la carga, dado el caso aumentar la capacidad del circuito intermedio o aplicar una alimentación de mayor potencia.
- Comprobar la conexión del Voltage Sensing Module opcional.
- Comprobar la conexión y los datos técnicos de la bobina de conmutación.
- Controlar los cables de potencia para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Cambiar la etapa de potencia.

En Motor Module es aplicable:
- Comprobar datos del motor y en caso necesario recalcular parámetros del regulador (p0340 = 3). Alternativamente, realizar una identificación de los datos del motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Comprobar el tipo de conexión del motor (estrella/triángulo).
- Comprobar la carga del motor.
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Controlar los cables de potencia para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Comprobar la longitud de los cables de potencia.
- Cambiar la etapa de potencia.

F30020 Etapa de potencia: Configuración no soportada

Valor de aviso: causa del fallo: %1, info adicional: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se solicita una configuración que no es soportada por la etapa de potencia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Causa del fallo, xxxx = Información adicional (interna de Siemens)
xxxx = 0: Se solicita un servicio independiente y no puede soportarse.
xxxx = 1: Se ha solicitado una temporización DRIVE-CLiQ no permitida.
xxxx = 2: Se ha detectado un PM260 con PS-ASIC versión 2. Esta combinación no se admite.
xxxx = 3: No se ha podido concluir correctamente la inicialización. Probablemente se ha desenchufado la Control Unit antes del arranque del Power Module o durante éste.
xxxx = 4: La combinación de etapa de potencia y Control Unit o Control Unit Adapter no se admite.
xxxx = 5: La dinámica superior del regulador de intensidad no se admite.

Ayuda: Rel. a causa del fallo = 0:
En caso necesario, deseleccionar la protección interna de tensión activa (p1231).
Rel. a causa del fallo = 1:
Actualizar el firmware de la Control Unit o modificar la topología de DRIVE-CLiQ.
Rel. a causa del fallo = 2:
Sustituir la etapa de potencia por un PM260 con PS-ASIC versión 3 (o posterior).
Rel. a causa del fallo = 3, 4:
Enchufar la Control Unit o el Control Unit Adapter (CUAxx) a un Power Module adecuado y ejecutar un POWER ON en la Control Unit o en el Control Unit Adapter.
Rel. a causa del fallo = 5:
- Utilizar etapa de potencia de forma constructiva Booksize.
- En un Double Motor Module, emplear las dos regulaciones del accionamiento con el mismo tiempo de muestreo del regulador de intensidad (p0115[0]). De lo contrario, la dinámica superior del regulador de intensidad sólo puede activarse en el accionamiento con el mayor tiempo de muestreo.
- Dado el caso, deseleccionar la dinámica superior del regulador de intensidad (p1810.11 = 0). Tras la cancelación, volver a calcular el tiempo muerto de cálculo y las ganancias del regulador (p0340 = 4). Dado el caso, optimizar el regulador de velocidad.

Ver también: p0115, p1231, p1810

F30021 Etapa de potencia: Defecto a tierra

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La etapa de potencia ha detectado un defecto a tierra.
- Defecto a tierra en los cables de potencia.
- Cortocircuito entre espiras o defecto a tierra en el motor.
- Transformador de intensidad defectuoso.

Causa adicional en CU310/CUA31:
- El cierre del freno hace que responda la vigilancia por hardware de la corriente continua.

Causa adicional con sincro-acopladores (r0108.15 = 1):
- El ajuste de la regulación de corriente circulante es excesivamente lento o dinámico.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Amplitud intensidad suma absoluta [20479 = r0209 x 1.4142].
Nota:
Los errores de defecto a tierra también se reproducen en r3113.5 en las etapas de potencia.

Ayuda:
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Comprobar el motor.
- Comprobar el transformador de intensidad.

Para CU310/CUA31 se aplica además:
- Comprobar los cables y contactos de la conexión del freno (posible rotura de hilo).

Para sincro-acopladores (r0108.15 = 1) se aplica además:
- Comprobar los umbrales de la vigilancia de defecto a tierra (p0287).
- Comprobar el ajuste de la regulación de corriente circulante (p7036, p7037).

Ver también: p0287 (Defecto a tierra Umbrales)

F30022 Etapa de potencia: Vigilancia U_ce

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: En la etapa de potencia ha respondido la función de vigilancia de la tensión colector-emisor (U_ce) de los semiconductores.
Posibles causas:
- Cable de fibra óptica interrumpido.
- Falta alimentación del módulo de mando IGBT.
- Cortocircuito a la salida de la etapa de potencia.
- Semiconductor defectuoso en etapa de potencia.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Cortocircuito en fase U
Bit 1: Cortocircuito en fase V
Bit 2: Cortocircuito en fase W
Bit 3: Emisor de luz Habilitación defectuosa
Bit 4: Interrupción de la señal de fallo agrupado U_ce
Ver también: r0949 (Valor de fallo)

Ayuda:
- Comprobar el cable de fibra óptica y, dado el caso, sustituirlo.
- Comprobar la alimentación del módulo de mando IGBT (24 V).
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Seleccionar los semiconductores defectuosos y sustituirlos.

F30024 Etapa de potencia: Sobretemperatura modelo térmico

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La diferencia de temperatura entre el disipador y el chip ha sobrepasado el valor límite admisible.
- El ciclo de carga permitido no ha sido respetado.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
- Frecuencia de pulsación excesivamente alta.

Ver también: r0037

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: -Adaptar ciclo de carga.
- Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
- Comprobar la carga del motor.
- Reducir la frecuencia de pulsación si es mayor que la nominal.

F30024 Etapa de potencia: Sobretemperatura modelo térmico

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La diferencia de temperatura entre el disipador y el chip ha sobrepasado el valor límite admisible.
- El ciclo de carga permitido no ha sido respetado.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
- Frecuencia de pulsación excesivamente alta.

Ver también: r0037

Ayuda: -Adaptar ciclo de carga.
- Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
- Comprobar la carga del motor.
- Reducir la frecuencia de pulsación si es mayor que la nominal.
- Si el frenado por corriente continua está activo: reducir la intensidad de freno (p1232).

F30025 Etapa de potencia: Sobretemperatura en chip

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La temperatura de los semiconductores en el chip ha superado el límite permitido.
- El ciclo de carga permitido no ha sido respetado.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
- Frecuencia de pulsación excesivamente alta.

Valor de fallo (r0949):
Diferencia de temperatura entre disipador y chip [1bit = 0,01 °C].

Ayuda: -Adaptar ciclo de carga.
- Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
- Comprobar la carga del motor.
- Reducir la frecuencia de pulsación si es mayor que la nominal.

Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez que se ha rebasado por defecto el umbral de alarma para la alarma A05001.
Ver también: r0037

F30027 Etapa de potencia: Precarga Circuito intermedio Vigilancia de tiempo

Valor de aviso: habilitaciones: %1, estado: %2
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El circuito intermedio de la etapa de potencia no ha podido precargarse dentro del tiempo esperado.
1) No hay aplicada tensión de red.
2) El contactor de red/interruptor de red no está cerrado.
3) La tensión de red es demasiado baja.
4) La tensión de red está mal ajustada (p0210).
5) Las resistencias de precarga están sobrecalentadas por haberse realizado demasiadas operaciones de precarga por unidad de tiempo.
6) Las resistencias de precarga están sobrecalentadas porque la capacidad del circuito intermedio es excesiva.
7) Las resistencias de precarga están sobrecalentadas porque se ha tomado potencia del circuito intermedio ante la ausencia de Listo p/ servicio de la alimentación (r0863.0).
8) Las resistencias de precarga están sobrecalentadas porque el contactor de red estaba cerrado durante la descarga rápida del circuito intermedio a través del Braking Module.
9) Hay un defecto a tierra o cortocircuito en el circuito intermedio.
10) Puede que el circuito de precarga esté defectuoso (solo equipos Chassis).
11) Alimentación defectuosa y/o fusible disparado en los Motor Modules (sólo equipos Booksize).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
yyyyxxxx hex:
yyyy = estado de la etapa de potencia
0: Estado de fallo (esperando a DES y acuse de fallo).
1: Bloqueo de reconexión (esperando a DES).
2: Sobretensión detectada -> Cambio a estado de fallo.
3: Subtensión detectada -> Cambio a estado de fallo.
4: Esperando apertura de contactor de puenteo -> Cambio a estado de fallo.
5: Esperando apertura de contactor de puenteo -> Cambio a bloqueo de reconexión.
6: Puesta en marcha.
7: Listo para precarga.
8: Arranca la precarga, tensión en circuito intermedio inferior a tensión mínima para conexión.
9: Precarga en curso, tensión en circuito intermedio Fin de precarga aún no detectado.
10: Esperando finalización tiempo de rebote de contactos del contactor ppal. una vez acabada la precarga.
11: Precarga terminada, listo para habilitación de impulsos.
12: Detectado disparo de borne STO en etapa de potencia.
xxxx = Faltan habilitaciones internas en la etapa de potencia (invertido y codificado por bits, FFFF hex -> todas las habilitaciones internas disponibles)
Bit 0: Alimentación del circuito de mando de IGBT desconectada.
Bit 1: Defecto a tierra detectado.
Bit 2: Intervención pico de corriente.
Bit 3: I2t superado.
Bit 4: Modelo térmico ha calculado sobretemperatura.
Bit 5: (disipador, módulo de mando de etapa de potencia) Sobretemperatura medida.
Bit 6: Reservado.
Bit 7: Sobretensión detectada.
Bit 8: Etapa de potencia ha terminado su precarga, lista para habilitación de impulsos.
Bit 9: Borne STO falta.
Bit 10: Sobreintensidad detectada.
Bit 11: Cortocircuito de inducido activo.
Bit 12: Fallo DRIVE-CLiQ activo.
Bit 13: Fallo Uce detectado, pérdida de saturación en transistor por sobreintensidad/cortocircuito.
Bit 14: Subtensión detectada.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: En general:
- Comprobar tensión de red en los bornes de entrada.
- Comprobar el ajuste de la tensión de red (p0210).

Para los equipos tipo libro (Booksize) es aplicable:
- Esperar (aprox. 8 min) a que se enfríen las resistencias de precarga. Para ello, es preferible desconectar la alimentación de la red eléctrica.

Acerca de 5):
- Considerar la frecuencia de precarga permitida (ver Manual de producto correspondiente).

Acerca de 6):
- Comprobar la capacidad total del circuito intermedio y, dado el caso, reducirla de acuerdo con la capacidad del circuito intermedio máxima permitida (ver Manual de producto correspondiente).

Acerca de 7):
- Interconectar el aviso de Listo para servicio de la alimentación (r0863.0) en la lógica de habilitación de los accionamientos conectados en este circuito intermedio.

Acerca de 8):
- Comprobar la interconexión del contactor de red externo. El contactor de red debe estar abierto durante la descarga rápida del circuito intermedio.

Acerca de 9):
- Comprobar el circuito intermedio para detectar defecto a tierra o cortocircuito.

Acerca de 11):
- Comprobar la tensión en circuito intermedio de la alimentación (r0070) y los Motor Modules (r0070).

Si la tensión en circuito intermedio generada por la alimentación (o externamente) no se muestra en los Motor Modules (r0070), se debe a que se ha disparado un fusible en el Motor Module.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)

A30031 Limitación de intensidad por hardware en la fase U

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Ha respondido la limitación de intensidad por hardware de la fase U La pulsación se bloquea en esta fase durante un período de impulsos.
- Regulación erróneamente parametrizada.
- Fallo en el motor o en los cables de potencia.
- Cables de potencia con longitud superior a la máxima permitida.
- Carga del motor excesiva.
- Etapa de potencia defectuosa.

Nota:
Si en un Power Module responde la limitación de intensidad por hardware de las fases U, V o W, se emite siempre la alarma A30031.

Ayuda:
- Comprobar datos del motor y en caso necesario recalcular parámetros del regulador (p0340 = 3). Alternativamente, realizar una identificación de los datos del motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Comprobar tipo de conexión del motor (estrella/triángulo).
- Comprobar la carga del motor.
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Controlar los cables de potencia para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Comprobar la longitud de los cables de potencia.

A30032 Etapa de potencia: Limitación de intensidad por hardware en la fase V

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Ha respondido la limitación de intensidad por hardware de la fase V La pulsación se bloquea en esta fase durante un período de impulsos.
- Regulación erróneamente parametrizada.
- Fallo en el motor o en los cables de potencia.
- Cables de potencia con longitud superior a la máxima permitida.
- Carga del motor excesiva.
- Etapa de potencia defectuosa.

Nota:
Si en un Power Module responde la limitación de intensidad por hardware de las fases U, V o W, se emite siempre la alarma A30031.

Ayuda: Comprobar datos del motor y en caso necesario recalcular parámetros del regulador (p0340 = 3). Alternativamente, realizar una identificación de los datos del motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Comprobar tipo de conexión del motor (estrella/triángulo).
- Comprobar la carga del motor.
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Controlar los cables de potencia para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Comprobar la longitud de los cables de potencia.

A30033 Etapa de potencia: Limitación de intensidad por hardware en la fase W

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Ha respondido la limitación de intensidad por hardware de la fase W. La pulsación se bloquea en esta fase durante un período de impulsos.
- Regulación erróneamente parametrizada.
- Fallo en el motor o en los cables de potencia.
- Cables de potencia con longitud superior a la máxima permitida.
- Carga del motor excesiva.
- Etapa de potencia defectuosa.

Nota:
Si en un Power Module responde la limitación de intensidad por hardware de las fases U, V o W, se emite siempre la alarma A30031.

Ayuda: - Comprobar datos del motor y en caso necesario recalcular parámetros del regulador (p0340 = 3). Alternativamente, realizar una identificación de los datos del motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Comprobar tipo de conexión del motor (estrella/triángulo).
- Comprobar la carga del motor.
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Controlar los cables de potencia para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Comprobar la longitud de los cables de potencia.

A30034 Etapa de potencia: Sobretemperatura en interior

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Alcanzado el umbral de alarma de sobretemperatura en interior.
Si la temperatura en el interior se sigue incrementando, entonces se puede disparar el fallo F30036.
- Posibilidad de que la temperatura ambiente sea excesivamente alta.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: Rango de la electrónica de control.
Bit 1 = 1: Rango de la electrónica de potencia.

Ayuda: - Comprobar la temperatura ambiente.
- Comprobar ventiladores para interior.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30035 Etapa de potencia: Sobretemperatura aire de entrada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura del aire de entrada en la etapa de potencia ha superado el límite superior permitido.
En etapas de potencia refrigeradas por aire el límite es 55 °C.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Temperatura [0,01 °C].

Ayuda: - Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez que se ha rebasado por defecto el umbral de alarma para la alarma A05002.

F30036 Etapa de potencia: Sobretemperatura en interior

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Para etapas de potencia Chassis es aplicable:
La temperatura en el interior del convertidor ha superado el límite de temperatura permitido.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: Sobretemperatura en el área de la electrónica de control.
Bit 1 = 1: Sobretemperatura en el área de la electrónica de potencia.

Ayuda: - Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
Atención:
Este fallo sólo puede confirmarse una vez rebasado por defecto el límite de temperatura permitido menos 5 K.

F30037 Etapa de potencia: Sobretemperatura en rectificador

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura en el rectificador de la etapa de potencia ha superado el límite de temperatura permitido.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
- Pérdida de fase de red.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Temperatura [0,01 °C].

Ayuda: - Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
- Comprobar la carga del motor.
- Comprobar las fases de la red.
Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez que se ha rebasado por defecto el umbral de alarma para la alarma A05004.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A30038 Etapa de potencia: Ventilador condensador Vigilancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: B_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El ventilador del condensador emite una señal de fallo.
Ayuda: Sustituir el ventilador del condensador en la etapa de potencia.

F30039 Etapa de potencia: Fallo Ventilador condensador

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: B_INF
Reacción: DES1
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El ventilador del condensador ha fallado.
Ayuda: Sustituir el ventilador del condensador en la etapa de potencia.

F30040 Etapa de potencia: Subtensión 24 V

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Fallo de la alimentación de 24 V para la etapa de potencia.
- Durante más de 3 ms la tensión ha sido inferior al umbral de subtensión.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión 24 V [0,1 V].

Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24 V de la etapa de potencia.
- Realizar un POWER ON en el componente (apagar y volver a encender).

A30041 (F) Etapa de potencia: Subtensión 24 V Alarma

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo en la alimentación de 24 V para la etapa de potencia.
- La tensión ha sido inferior al umbral de 16 V.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Tensión 24 V [0,1 V].

Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24 V de la etapa de potencia.
- Realizar un POWER ON en el componente (apagar y volver a encender).

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A30042 Etapa de potencia: Duración de uso del ventilador alcanzada o superada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La duración máxima del ventilador de la etapa de potencia se ajusta en p0252.
Este aviso señaliza lo siguiente:
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: La duración máxima del ventilador se alcanza en 500 horas.
1: La duración máxima del ventilador se ha superado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Cambiar el ventilador y poner a 0 el contador de horas de funcionamiento (p0251 = 0).
Ver también: p0251 (Etapa de potencia Ventilador Contador de horas de funcionamiento), p0252 (Etapa de potencia Ventilador Duración máxima)

F30043 Etapa de potencia: Sobretensión 24 V

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: POWER ON
Causa: Para CU31x es aplicable:
Sobretensión de la alimentación de 24 V para la etapa de potencia.
- Durante más de 3 ms la tensión ha sido superior al umbral de 31.5 V.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión 24 V [0,1 V].
Ayuda: Comprobar la alimentación de 24 V de la etapa de potencia.

A30044 (F) Etapa de potencia: Sobretensión 24 V Alarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Para CU31x es aplicable:
Fallo en la alimentación de 24 V para la etapa de potencia.
- Se ha superado el umbral de 32,0 V.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Tensión 24 V [0,1 V].
Ayuda: Comprobar la alimentación de 24 V de la etapa de potencia.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30045 Etapa de potencia: Subtensión Alimentación

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Fallo de alimentación en la etapa de potencia.
- La vigilancia de tensión señaliza un fallo por subtensión en el módulo.
Para CU31x es aplicable:
- La vigilancia de tensión en DAC-Board señaliza fallo por subtensión en el módulo.
Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24V de la etapa de potencia.
- Realizar un POWER ON en el componente (apagar y volver a encender).
- Dado el caso, sustituir el módulo.

A30046 (F) Etapa de potencia: Subtensión Alarma

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Antes del último rearranque apareció un problema en la alimentación para la etapa de potencia.
- La vigilancia de tensión en el FPGA interno del PSA señaliza fallo por subtensión en el módulo.
Valor de fallo (r0949):
Valor en registro de fallos de tensión.
Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24V de la etapa de potencia.
- Realizar un POWER ON en el componente (apagar y volver a encender).
- Dado el caso, sustituir el módulo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30047 Unidad de refrigeración: Refrigerante Caudal insuficiente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El caudal volumétrico de la unidad de refrigeración ha caído por debajo del umbral de fallo.
Ayuda: - Comprobar las señales de respuesta y la parametrización (p0260 ... p0267).
- Comprobar el suministro de refrigerante.

A30048 Etapa de potencia: Ventilador externo defectuoso

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La respuesta del ventilador externo señaliza un fallo.
- Ventilador defectuoso, bloqueado.
- Respuesta errónea.

Ayuda: - Comprobar el ventilador externo y, dado el caso, sustituirlo.
- Al utilizar un ventilador externo con respuesta, comprobar su cableado (X12.2 ó X13.2).
Nota:
Si se usa un ventilador externo sin respuesta, comprobar el cableado del borne de respuesta en la etapa de potencia a masa y, dado el caso, preparar (X12.1/2 ó X13.1/2).

A30049 Etapa de potencia: Ventilador interior defectuoso

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El ventilador interior ha fallado.
Ayuda: Comprobar el ventilador interior y, dado el caso, cambiarlo.

F30050 Etapa de potencia:Sobretensión Alimentación de 24 V

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: POWER ON
Causa: La vigilancia de tensión señaliza un fallo por sobretensión en el módulo.
Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24 V.
- Dado el caso, sustituir el módulo.

F30052 Datos EEPROM erróneos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: POWER ON
Causa: Falsos datos en EEPROM del módulo de potencia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
0: Los datos leídos de la EEPROM del módulo de potencia no son coherentes.
1: Los datos de la EEPROM no son compatibles con el firmware de la aplicación de la etapa de potencia.
Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 0:
Cambiar el módulo de etapa de potencia o actualizar los datos de la EEPROM.
Rel. a valor de fallo = 1:
Para CU31x y CUA31 es aplicable:
Actualizar el firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

F30053 Datos FPGA erróneos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: POWER ON
Causa: Los datos FPGA de la etapa de potencia son erróneos.
Ayuda: Cambiar la etapa de potencia o actualizar los datos FPGA.

A30054 (F) Etapa de potencia: Subtensión en Abrir freno

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al abrir el freno se detecta que la tensión de alimentación está por debajo de 24 V - 10% = 21,6 V.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Tensión de alimentación incorrecta [0,1 V].
Ejemplo:
Valor de alarma = 212 --> Tensión = 21,2 V
Ayuda: Comprobar la estabilidad y el valor de la alimentación de 24 V.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F30055 Etapa de potencia: Sobreintensidad chopper de freno

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En el chopper de freno se ha registrado sobreintensidad.
Ayuda: - Comprobar si la resistencia de freno tiene cortocircuito.
- Si la resistencia de freno es externa, comprobar que esté suficientemente dimensionada.
Nota:
Una vez confirmado el error, el chopper de freno no volverá a quedar habilitado hasta que se produzca la habilitación de impulsos.

A30057 Etapa de potencia: Asimetría de red

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se han detectado frecuencias en la tensión del circuito intermedio que indican una asimetría de red o el fallo de una fase de red. También podría tratarse del fallo de una fase del motor.
Si está presente la alarma, al cabo de 5 minutos como máximo se señaliza el fallo F30011.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Comprobar la conexión de las fases de red.
- Comprobar la conexión de los cables del motor.
Si no ha habido pérdida de fase de la red o del motor, se trata de una asimetría de red.
- Reducir la potencia para evitar el fallo F30011.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30059 Etapa de potencia: Ventilador interior defectuoso

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El ventilador interior de la etapa de potencia ha fallado y puede que esté defectuoso.
Ayuda: Comprobar el ventilador interior y, dado el caso, cambiarlo.

F30060 (A) Contactor de precarga Vigilancia de estado

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El estado real del contactor de precarga no corresponde con el estado teórico tras cumplirse el tiempo de vigilancia (p0255[0]).
Bit 0: Tiempo de vigilancia superado.
Bit 1: Se ha abierto el contactor durante el funcionamiento.
Bit 2: Se ha cerrado el contactor en estado DES.
Ayuda: - Comprobar el ajuste del tiempo de vigilancia (p0255[0]).
- Comprobar el cableado del contactor y el mando.
- Cambiar el contactor.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F30061 (A) Contactor de puenteo Vigilancia de estado

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El estado real del contactor de puenteo no corresponde con el estado teórico tras cumplirse el tiempo de vigilancia (p0255[1]).
Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
Bit 0: Tiempo de vigilancia superado.
Bit 1: Se ha abierto el contactor durante el funcionamiento.
Bit 2: Se ha cerrado el contactor en estado DES.
Ayuda: - Comprobar el ajuste del tiempo de vigilancia (p0255[1]).
- Comprobar el cableado del contactor y el mando.
- Cambiar el contactor.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F30070 Ciclo solicitado no soportado por módulo de etapa de potencia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se solicita un ciclo que no es soportado por el módulo de etapa de potencia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
0: El ciclo del regulador de intensidad no es soportado.
1: El ciclo DRIVE-CLiQ no es soportado.
2: Problema de tiempos interno (insuficiente distancia entre los instantes RX y TX).
3: Problema de tiempos interno (instante TX demasiado temprano).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: El módulo de etapa de potencia sólo soporta estos ciclos:
62,5 µs, 125 µs, 250 µs y 500 µs
Rel. a valor de fallo = 0:
Ajustar un ciclo de regulador de intensidad permitido.
Rel. a valor de fallo = 1:
Ajustar un ciclo DRIVE-CLiQ permitido.
Rel. a valor de fallo = 2, 3:
Consultar al fabricante (puede haber versión de firmware incompatible).

F30071 No se reciben nuevos valores reales del módulo de etapa de potencia

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se han perdido más telegramas de valor real del módulo de etapa de potencia de lo que está permitido.
Ayuda: Comprobar la interfaz (ajuste y fijación) al módulo de etapa de potencia.

F30072 Ya no pueden transferirse consignas al módulo de etapa de potencia

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Para CU31x y CUA31 es aplicable:
No ha sido posible transferir más de un telegrama de consigna al módulo de etapa de potencia.
Ayuda: Para CU31x y CUA31 es aplicable:
Comprobar la interfaz (ajuste y fijación) al módulo de etapa de potencia.

A30073 (N) Acondicionamiento de valor real/consigna ya no sincronizado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La comunicación con el módulo de etapa de potencia ya no está sincronizado con el ciclo del regulador de corriente.
Ayuda: Esperar hasta que se restablezca la sincronización.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F30074 (A) Error de comunicación entre Control Unit y Power Module

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ya no es posible la comunicación entre la Control Unit (CU) y el Power Module (PM) a través de la interfaz. Puede que la CU haya sido desenchufada o esté mal enchufada.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
0 hex:
La Control Unit ha sido desenchufada del Power Module durante el funcionamiento.
1 hex:
La Control Unit ha sido desenchufada del Power Module durante el funcionamiento, a pesar de que están habilitadas las vigilancias de movimiento seguras sin encóder. Esto no es admisible. Después de volver a enchufar la Control Unit durante el funcionamiento, no es posible la comunicación con el Power Module.
20A hex:
Se ha enchufado la Control Unit a un Power Module con un código diferente.
20B hex:
Se ha enchufado la Control Unit a un Power Module con el mismo código, pero con un número de serie diferente.
601 hex:
Se ha enchufado la Control Unit a un Power Module cuya clase de potencia (forma Chassis) no está soportada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Enchufar de nuevo la Control Unit (CU) o el Control Unit Adapter (CUAxx) al Power Module original y proseguir el funcionamiento. En caso necesario, realizar un POWER ON de la CU o del CUA.

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F30080 Etapa de potencia: Incremento de intensidad demasiado rápido

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La etapa de potencia ha detectado un aumento demasiado rápido en el rango de sobreintensidad.
- Regulación erróneamente parametrizada.
- Motor con cortocircuito o defecto a tierra.
- Modo U/f: Rampa de aceleración demasiado corta
- Modo U/f: Intensidad nominal del motor considerablemente mayor que la de la etapa de potencia.
- Alimentación: Altas corrientes de descarga y recarga tras caída de tensión de red.
- Alimentación: Altas corrientes de recarga en caso de sobrecarga en régimen motor y caída en la tensión del circuito intermedio.
- Alimentación: Corrientes de cortocircuito al conectar debido a que falta una bobina de conmutación.
- Cables de potencia no ajustados correctamente.
- Cables de potencia con longitud superior a la máxima permitida.
- Etapa de potencia defectuosa.

Causas adicionales con sincro-acoplador (r0108.15 = 1):
- Una etapa de potencia se ha desconectado con un error de defecto a tierra.
- El ajuste de la regulación de corriente circulante es excesivamente lento o dinámico.

Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Ayuda:
- Comprobar los datos del motor, dado el caso, realizar puesta en marcha.
- Comprobar tipo de conexión del motor (estrella/triángulo).
- Modo U/f: Prolongar la rampa de aceleración
- Modo U/f: Comprobar la correspondencia entre las intensidades nominales del motor y la etapa de potencia.
- Alimentación: Comprobar la calidad de la red.
- Alimentación: Reducir la carga en régimen motor.
- Alimentación: Conexión correcta de la bobina de conmutación de red.
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Controlar los cables de potencia para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Comprobar la longitud de los cables de potencia.
- Cambiar la etapa de potencia.

Con sincro-acoplador (r0108.15 = 1) se aplica además:
- Comprobar los umbrales de la vigilancia de defecto a tierra (p0287).
- Comprobar el ajuste de la regulación de corriente circulante (p7036, p7037).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30081 Etapa de potencia: Maniobras demasiado frecuentes

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La etapa de potencia ha ejecutado demasiadas maniobras para limitar la intensidad.
- Regulación erróneamente parametrizada.
- Motor con cortocircuito o defecto a tierra.
- Modo U/f: Rampa de aceleración demasiado corta
- Modo U/f: Intensidad nominal del motor considerablemente mayor que la de la etapa de potencia.
- Alimentación: Altas corrientes de descarga y recarga tras caída de tensión de red.
- Alimentación: Altas corrientes de recarga en caso de sobrecarga en régimen motor y caída en la tensión del circuito intermedio.
- Alimentación: Corrientes de cortocircuito al conectar debido a que falta una bobina de conmutación.
- Cables de potencia no ajustados correctamente.
- Cables de potencia con longitud superior a la máxima permitida.
- Etapa de potencia defectuosa.

Causas adicionales con sincro-acoplador (r0108.15 = 1):
- Una etapa de potencia se ha desconectado con un error de defecto a tierra.
- El ajuste de la regulación de corriente circulante es excesivamente lento o dinámico.

Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Ayuda:
- Comprobar los datos del motor, dado el caso, realizar puesta en marcha.
- Comprobar tipo de conexión del motor (estrella/triángulo).
- Modo U/f: Prolongar la rampa de aceleración
- Modo U/f: Comprobar la correspondencia entre las intensidades nominales del motor y la etapa de potencia.
- Alimentación: Comprobar la calidad de la red.
- Alimentación: Reducir la carga en régimen motor.
- Alimentación: Conexión correcta de la bobina de conmutación de red.
- Comprobar las conexiones de los cables de potencia.
- Controlar los cables de potencia para detectar cortocircuito o defecto a tierra.
- Comprobar la longitud de los cables de potencia.
- Cambiar la etapa de potencia.

Con sincro-acoplador (r0108.15 = 1) se aplica además:
- Comprobar los umbrales de la vigilancia de defecto a tierra (p0287).
- Comprobar el ajuste de la regulación de corriente circulante (p7036, p7037).

F30105 EP: Fallo captación valor real

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el Power Stack Adapter (PSA) se ha detectado como mínimo un canal de valor real con fallo.
Los canales de valor real con fallo se indican en los parámetros de diagnóstico siguientes:

Ayuda: Evaluar los parámetros de diagnóstico.
En caso de canal de valor real con fallo, comprobar los componentes y cambiarlos si es necesario.

F30314 Etapa de potencia: Alimentación de 24 V sobrecargada por PM

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La alimentación de 24 V está sobrecargada por el Power Module (PM).
No se ha conectado a la Control Unit una alimentación de 24 V externa a través de X124.

Ayuda: Conectar a la Control Unit una alimentación de 24 V externa a través de X124.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A30315 (F) Etapa de potencia: Alimentación de 24 V sobrecargada por PM

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La alimentación de 24 V está sobrecargada por el Power Module (PM).
No se ha conectado a la Control Unit una alimentación de 24 V externa a través de X124.
Ayuda: Conectar a la Control Unit una alimentación de 24 V externa a través de X124.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A30502 Etapa de potencia: Sobretensión en circuito intermedio

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La etapa de potencia ha detectado con bloqueo de impulsos una sobretensión en el circuito intermedio.
- La tensión de conexión del equipo es demasiado alta.
- Bobina de red dimensionada erróneamente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión en circuito intermedio [1 Bit = 100 mV].
Ver también: r0070 (Tensión en circuito intermedio Valor real)
Ayuda: - Comprobar la tensión de conexión de equipos (p0210).
- Comprobar el dimensionado de la bobina de red.
Ver también: p0210 (Tensión de conexión de equipos)

F30600 SI MM: PARADA A activada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en el Motor Module (MM) ha detectado un fallo y ha activado PARADA A (supresión de impulsos vía el circuito de desconexión Safety del Motor Module).
- Fallo en la dinamización forzada del circuito de desconexión Safety de Motor Module.
- Reacción sucesiva al fallo F30611 (defecto en el canal de vigilancia).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Demanda de parada de la Control Unit.
1005: Impulsos suprimidos a pesar de que no está seleccionado ningún STO y no está presente una PARADA A interna.
1010: Impulsos habilitados a pesar de que está seleccionado STO o está presente una PARADA A interna.
1020: Error interno de software en la función "Protección interna de tensión". La función "Protección interna de tensión" se anula. Se dispara una PARADA A no confirmable.
9999: Reacción consecuencia del fallo F30611.
Ayuda: - Seleccionar y volver a deseleccionar Par desconectado con seguridad.
- Sustituir el Motor Module afectado.
Rel. a valor de fallo = 1020:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Sustituir el Motor Module.
Rel. a valor de fallo = 9999:
- Ejecutar diagnóstico en base al fallo F30611 presente.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30611 SI MM: Defecto en un canal de vigilancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en el Motor Module (MM) ha detectado un error en la comparación cruzada de datos entre la Control Unit (CU) y el MM, y ha activado PARADA F.
Como consecuencia de este fallo, tras el tiempo de transición parametrizado (p9858) se señaliza el fallo F30600 (SI MM: PARADA A activada).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Demanda de parada de la Control Unit.
1 ... 999:
Número del dato comparado en cruz que ha conducido a este fallo. Este número se muestra también en r9895.
1: SI Ciclo de vigilancia (r9780, r9880).
2: SI Habilitación funciones seguras (p9601, p9801). Sólo los bits soportados se comparan en cruz.
3: SI Tiempo de tolerancia Conmutación SGE (p9650, p9850).
4: SI Tiempo de transición de PARADA F a PARADA A (p9658, p9858).
5: SI Habilitación mando freno seguro (p9602, p9802).
6: SI Motion Habilitación funciones seguras (p9501, valor interno).
7: SI Retardo de la supresión de impulsos para Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: SI dirección PROFIsafe (p9610, p9810).
9: SI Tiempo de inhibición para STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).
10: SI Retardo para la supresión de impulsos con ESR (p9697, p9897).
11: SI Safe Brake modo adaptador, interconexión BICO (p9621, p9821).
12: SI Safe Brake relé adaptador tiempo de conexión (p9622[0], p9822[0]).
13: SI Safe Brake relé adaptador tiempo de desconexión (p9622[1], p9822[1]).
1000: Finalizó el temporizador ctrl. Dentro de un lapso de tiempo de aprox. 5 x p9850 se han producido demasiadas operaciones de conexión en las entradas de seguridad de la Control Unit o STO se ha disparado, a través de PROFIsafe/TM54F, con demasiada frecuencia (también como reacción).
1001, 1002: Error de inicialización Temporizador de cambios / Temporizador de control.
1950: Temperatura de módulo fuera del rango de temperatura admisible.
1951: Temperatura de módulo incoherente.
2000: Discrepancia de estado en la selección STO de la Control Unit y el Motor Module.
2001: Diferente señal de respuesta de la supresión segura de impulsos en la Control Unit y el Motor Module.
2002: Estado del temporizador SS1 diferente en Control Unit y Motor Module.
6000 ... 6999:
Error en el control PROFIsafe.
Con estos valores de fallo se transmiten señales de mando de seguridad positiva (Failsafe Values) a las funciones de seguridad.
El significado de los distintos valores de aviso se describe en el aviso Safety C01711 de la Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1 ... 5 y 7 ... 999:
- Comprobar el dato comparado en cruz que ha conducido a PARADA F.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 6:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 1000:
- Comprobar el cableado de las entradas de seguridad (SGE) en la Control Unit (problemas de contacto).
- PROFIsafe: Eliminar problemas de contacto/fallos en el maestro PROFIBUS/controlador PROFINET. - Comprobar el cableado de las entradas de seguridad del TM54F (problemas de contacto).

Rel. a valor de fallo = 1001, 1002:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 2000, 2001, 2002:
- Comprobar el tiempo de tolerancia de la Conmutación SGE y, de ser necesario, aumentar el valor (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Comprobar el cableado de las entradas de seguridad (SGE) (problemas de contacto).
- Controlar la causa de la selección STO en r9772. Si hay funciones SMM activas (p9501 = 1), la selección STO puede realizarse también a través de estas funciones.
- Sustituir el Motor Module afectado.

Rel. a valor de fallo = 6000 ... 6999:
Ver descripción de los valores en el aviso Safety C01711.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SGE: Entrada de seguridad
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)
ESR: Extended Stopping and Retract (parada y retirada ampliadas)

N30620 (F, A) SI MM: Par desconectado con seguridad (STO) activo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La función "Par desconectado con seguridad" se ha seleccionado en el Motor Module (MM) a través del borne de entrada y está activa.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).

Ayuda: No necesario.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

Reacción a F: DES2

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

N30621 (F, A) SI MM: Safe Stop 1 activa

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La función "Safe Stop 1" (SS1) se ha seleccionado en el Motor Module (MM) y está activa.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).

Ayuda: No necesario.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)

Reacción a F: Infeed: DES2
Servo: DES3
Vector: DES3

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F30625 SI MM: Signos de actividad en datos de seguridad erróneos

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en el Motor Module (MM) ha detectado un error en el signo de actividad de los datos Safety entre la Control Unit (CU) y el MM, y ha activado PARADA A.
- La comunicación DRIVE-CLiQ está perturbada o averiada.
- Ha aparecido un desbordamiento de segmento de tiempo en el software Safety.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda:
- Seleccionar y volver a deseleccionar Par desconectado con seguridad.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
- Deseleccionar las funciones de accionamiento no imprescindibles.
- Reducir el número de accionamientos.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30630 SI MM: Circuito de mando de freno erróneo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) en el Motor Module (MM) ha detectado un fallo en el mando del freno y ha activado PARADA A.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
10:
Error en la operación "Abrir freno".
- Parámetro p1278 ajustado erróneamente.
- Freno no conectado o rotura de hilo (comprobar si con p1278 = 1 y p9602/p9802 = 0 (SBC desconectado) el freno se abre).
- Defecto a tierra del cable de freno.
30:
Error en la operación "Cerrar freno".
- Freno no conectado o rotura de hilo (comprobar si con p1278 = 1 y p9602/p9802 = 0 (SBC desconectado) el freno se abre).
- Cortocircuito en el devanado del freno.
40:
Error en el estado "Freno cerrado".
60, 70:
Fallo en el mando de freno de la Control Unit o en la comunicación entre la Control Unit y el Motor Module (circuito de mando de freno).
81: SafeBrakeAdapter: Error en el estado "Freno cerrado".
82: SafeBrakeAdapter: Error en el estado "Abrir freno".
83: SafeBrakeAdapter: Error en el estado "Cerrar freno".
84,85:
SafeBrakeAdapter: Error en el mando de freno de la Control Unit o fallo en la comunicación entre la Control Unit y el Motor Module (circuito de mando de freno).
Nota:
Todos los valores de fallo pueden tener las siguientes causas:
- El apantallamiento del cable del motor no está conectado correctamente.
- Defecto en el circuito de mando de freno del Motor Module.

Ayuda: - Comprobar el parámetro p1278 (con SBC sólo se permite p1278 = 0).
- Seleccionar y volver a deseleccionar Par desconectado con seguridad.
- Comprobar la conexión del freno de mantenimiento del motor.
- Comprobar el funcionamiento del freno de mantenimiento del motor.
- Buscar fallos en la comunicación vía DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Motor Module afectado; dado el caso diagnosticar los fallos.
- Comprobar la instalación y el montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM (p. ej., conectar la pantalla del cable del motor y los conductores de frenos con la placa de pantalla o atornillar el conector del motor con la carcasa).
- Sustituir el Motor Module afectado.
Servicio con Safe Brake Module o Safe Brake Adapter:
- Comprobar la conexión del Safe Brake Module o Safe Brake Adapter.
- Sustituir Safe Brake Module o Safe Brake Adapter.
Nota:
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)
SI: Safety Integrated

A30640 (F) SI MM: Fallo en circuito de desconexión del segundo canal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El Motor Module ha detectado un fallo en la comunicación con el control superior o el TM54F encargado de transferir la información relevante para la seguridad, o la comunicación entre los Motor Modules conectados en paralelo está perturbada.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Con un control superior se aplica:
- Controlar y, en su caso, adaptar la dirección PROFIsafe en el control superior y el Motor Module.
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

Con TM54F, ejecutar los siguientes pasos:
- Iniciar la función de copia para Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar CRC del hardware (p9701 = EC hex).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

Para conexión en paralelo:
- Controlar y, en su caso, adaptar la dirección PROFIsafe en la Control Unit y el Motor Module.
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

De forma general se aplica:
- Actualizar el software del Motor Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Ver también: p9810 (SI Dirección PROFIsafe (Motor Module))

Reacción a F: NINGUNA (DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30649 SI MM: Error de software interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ha aparecido un error interno en el software Safety Integrated del Motor Module.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda:
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Repetir la puesta en marcha de la función Safety Integrated y ejecutar POWER ON.
- Actualizar el software del Motor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir el Motor Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30650 SI MM: Test de recepción requerido

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La función "Safety Integrated" en el Motor Module requiere un test de recepción.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
130: No hay parámetros Safety presentes para el Motor Module.
Nota:
Este valor de fallo se emite siempre al realizar la primera puesta en marcha de Safety Integrated.
1000: Diferencia entre sumas de verificación teórica y real en Motor Module (arranque).
- Como mínimo un dato comprobado con suma de verificación está dañado.
2000: Diferencia entre sumas de verificación teórica y real en Motor Module (modo de puesta en marcha).
- Suma de verificación teórica mal ajustada en Motor Module (p9899 diferente a r9898).
2003: Hace falta test de recepción debido al cambio de un parámetro Safety.
2005: El diario de incidencias Safety ha detectado cambios en las sumas de verificación Safety. Se requiere un test de recepción.
3003: Hace falta test de recepción debido al cambio de un parámetro Safety relacionado con el hardware.
9999: Reacción a un fallo en la parte Safety producida durante el arranque y que exige un test de recepción.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 130:
- Efectuar puesta en marcha de Safety.
Rel. a valor de fallo = 1000:
- Repetir puesta en marcha de Safety.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.
Rel. a valor de fallo = 2000:
- Comprobar los parámetros Safety en el Motor Module y adaptar la suma de verificación teórica (p9899).
Rel. a valor de fallo = 2003, 2005:
- Realizar la prueba de recepción/aceptación y crear el acta/protocolo correspondiente.
El procedimiento para el test de recepción, así como un ejemplo del protocolo de recepción se encuentran en la siguiente documentación:
SINAMICS S120 Manual de funciones Safety Integrated
Rel. a valor de fallo = 3003:
- Efectuar pruebas de funcionamiento del hardware modificado y crear un protocolo de recepción.
El procedimiento para el test de recepción, así como un ejemplo del protocolo de recepción se encuentran en la siguiente documentación:
SINAMICS S120 Manual de funciones Safety Integrated
Rel. a valor de fallo = 9999:
- Efectuar diagnóstico en base al otro fallo Safety presente.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Ver también: p9799 (SI Suma verificación teórica Parámetros SI (Control Unit)), p9899 (SI Suma verificación teórica Parámetros SI (Motor Module))

F30651 SI MM: Sincronización con Control Unit fallida

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La función "Safety Integrated" (integrada en el accionamiento) requiere sincronizar los segmentos de tiempo Safety en la Control Unit y el Motor Module. Esta sincronización ha fallado.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30652 SI MM: Ciclo de vigilancia ilegal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El tiempo de ciclo de Safety Integrated no puede respetarse debido a las condiciones de comunicación exigidas en el sistema.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - En caso de producirse al mismo tiempo el fallo 1652, aplicar la solución descrita allí.
- Actualizar el software del Motor Module.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30655 SI MM: Sincronización de funciones de vigilancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ha aparecido un error al sincronizar las funciones de vigilancia Safety Integrated de la Control Unit (CU) y el Motor Module (MM). Control Unit y Motor Module no pueden determinar un conjunto común de funciones de vigilancia SI soportadas.
- La comunicación DRIVE-CLiQ está perturbada o averiada.
- Versiones de software Safety Integrated de Control Unit y Motor Module son incompatibles.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30656 SI MM: Parámetro erróneo en Motor Module

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ha aparecido un error al acceder a los parámetros Safety Integrated del Motor Module (MM) en la memoria no volátil.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
129:
- Parámetro Safety dañado para el Motor Module.
- Accionamiento con funciones de seguridad habilitadas, posiblemente con el software de puesta en marcha copiado offline y el proyecto descargado.
131: Error de software interno en Control Unit.
255: Error de software interno en Motor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda:
- Efectuar nueva puesta en marcha de Safety.
- Actualizar el software de la Control Unit.
- Actualizar el software del Motor Module.
- Sustituir la tarjeta de memoria o la Control Unit.

Rel. a valor de fallo = 129:
- Activar el modo de puesta en marcha Safety (p0010 = 95).
- Adaptar la dirección PROFIsafe (p9610).
- Iniciar la función de copia para parámetros SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar la modificación de datos (p9701 = DC hex).
- Terminar el modo de puesta en marcha Safety (p0010 = 0).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1 o "Copiar RAM a ROM").
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30659 SI MM: Petición de escritura en parámetros rechazada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se ha rechazado la petición de escritura para uno o varios parámetros Safety Integrated Parameter en el Motor Module (MM).

Nota:
Este fallo no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
10: Se ha intentado habilitar la función STO a pesar de que ésta no puede soportarse.
11: Se ha intentado habilitar la función SBC a pesar de que ésta no puede soportarse.
13: Se ha intentado habilitar la función SS1 a pesar de que ésta no puede soportarse.
14: Se ha intentado habilitar desde el control superior la función de vigilancia segura de movimiento a pesar de que ésta no es posible.
15: Se ha intentado habilitar las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento a pesar de que éstas no pueden soportarse.
16: Se ha intentado habilitar la comunicación PROFIsafe a pesar de que ésta no se admite o de que las versiones utilizadas del driver de PROFIsafe en la CU y en el MM son diferentes.
18: Se ha intentado habilitar la función PROFIsafe para las funciones básicas a pesar de que no puede soportarse.
19: Se ha intentado habilitar el retardo de la supresión de impulsos con ESR aunque esto no puede admitirse.
Ver también: r9771 (SI Funciones comunes (Control Unit)), r9871 (SI Funciones comunes (Motor Module))

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19:
- Buscar fallos en la sincronización de funciones Safety entre la Control Unit y el Motor Module afectado (F01655, F30655); dado el caso diagnosticar los fallos.
- Aplicar un Motor Module que soporte la función deseada.
- Actualizar el software del Motor Module.
- Actualizar el software de la Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (Mando seguro de freno)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (equivale a categoría de parada 1 según EN60204)
STO: Safe Torque Off (Par desconectado con seguridad)/SH: Safe standstill (Parada segura)

F30662 Error en comunicación interna

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha producido un error en la comunicación interna de los módulos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Realizar un POWER ON (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F30664 Fallo en la fase de arranque

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: POWER ON

Causa: Se ha producido un fallo en la fase de arranque.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Realizar un POWER ON (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F30665 SI MM: Defecto en el sistema

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado un defecto en el sistema antes del último arranque o durante el arranque actual. En caso necesario se ha llevado a cabo un nuevo arranque (reset).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
200000 hex, 400000 hex:
- Fallo durante el arranque/servicio actual.
2 hex:
- Los parámetros p9500 y p9300 no son iguales (si aparece al mismo tiempo el aviso Safety C30711).
Otros valores:
- Defecto en el sistema antes del último arranque.

Ayuda: - Realizar un POWER ON (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar si los parámetros p9500 y p9300 son iguales (si aparece al mismo tiempo el aviso Safety C30711).
Rel. a valor de fallo = 400000 hex:
- Asegurarse de que la Control Unit esté conectada con el Power Module.

A30666 (F) SI Motion MM: Señal 1 estática en la F-DI para una confirmación segura

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la F-DI parametrizada en p10106 hay durante más de 10 segundos una señal 1 lógica.
Si no se efectúa ninguna confirmación en la F-DI para confirmación segura, debe haber una señal 0 lógica estática. De esta forma se evita una confirmación segura accidental (o una señal "Internal Event Acknowledge") cuando se produce una rotura de hilo o rebota una de las dos entradas digitales.

Ayuda: Ajustar la entrada digital de seguridad (F-DI) a la señal 0 lógica (p10106).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30672 SI CU: Software de Control Unit incompatible

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El software de Control Unit existente no soporta la vigilancia segura de movimientos residente en accionamientos.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Buscar fallos en la sincronización de funciones Safety entre la Control Unit y el Motor Module (F01655, F30655) y, dado el caso, diagnosticar los fallos.
- Utilizar una Control Unit que soporte la vigilancia segura de movimiento.
- Actualizar el software de la Control Unit.
Nota:
SI: Safety Integrated

F30680 SI MotionMM: Error suma de verificación de vigilancias seguras

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La suma de verificación real para los parámetros de seguridad calculada por el Motor Module y ajustada en r9398 no coincide con la suma de verificación teórica guardada en p9399 con ocasión de la última prueba de recepción (aceptación) de la máquina.
Se han modificado parámetros relevantes para la seguridad o hay un fallo.
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A confirmable.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: Error en suma de verificación de parámetros SI para vigilancia de movimiento.
1: Error en suma de verificación en parámetros SI asignación de componentes.
Ayuda: - Comprobar los parámetros de seguridad, dado el caso corregirlos.
- Ajustar suma de verificación teórica a suma de verificación real.
- Ejecutar POWER ON si se han modificado parámetros Safety que necesiten POWER ON.
- Ejecutar test de recepción (aceptación).

F30681 SI Motion MM: Valor parámetro mal

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El parámetro no puede parametrizarse con este valor.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro con el valor erróneo.
Ayuda: Corregir el valor del parámetro.
Si los parámetros de encóder tienen diferentes valores (p9526/p9326), iniciar la función de copia para los parámetros SI en el accionamiento (p9700 = 57 hex).
Con el valor de fallo 9317, comprobar también p9316.0.

F30682 SI Motion MM: Función de vigilancia no soportada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La función de vigilancia habilitada en p9301, p9501, p9601 ó p9801 no es compatible con esta versión del firmware.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Función de vigilancia SLP no admitida (p9301.1).
2: Función de vigilancia SCA no admitida (p9301.7 y p9301.8 ... 15).
3: Función de vigilancia SLS-Override no admitida (p9301.5).
4: Función de vigilancia de activación ESR externa no admitida (p9301.4).
5: Función de vigilancia de F-DI no admitida en PROFIsafe (p9301.30).
6: Habilitación de sincronización de valor real no admitida (p9301.3).
9: Función de vigilancia no admitida, bit de habilitación reservado (p9301.2, p9301.17 ... 29, p9301.31; dado el caso p9301.6).
12: NcSI no soportado por esta Control Unit.
24: Función de vigilancia SDI no soportada.
26: Histéresis y filtrado para función de vigilancia SSM sin encóder no admitida (p9301.16).
30: La versión de firmware del Motor Module es más antigua que la versión de la Control Unit.

Ayuda: - Anular la función de vigilancia afectada (p9301, p9301, p9303, p9601, p9801).
- Actualizar el firmware del Motor Module.
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (parada y retirada ampliadas)
SCA: Safe Cam (Leva segura)/SN: Safe software cams (Levas software seguras)
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
Ver también: p9301 (SI Motion Habilitación funciones seguras (Motor Module)), p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit)), p9503 (SI Motion SCA (SN) Habilitación (Control Unit)), p9601 (SI Habilit. funciones integradas en accionamiento (Control Unit)), p9801 (SI Habilitación funciones integradas en accto. (Motor Module)), r9871 (SI Funciones comunes (Motor Module))

F30683 SI Motion MM: Falta habilitación SOS/SLS

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En p9301 no está habilitada la función base segura "SOS/SLS" a pesar de que están habilitadas otras vigilancias seguras.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).

Ayuda: Habilitar la función "SOS/SLS" (p9301.0).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
Ver también: p9301 (SI Motion Habilitación funciones seguras (Motor Module))

F30685 SI Motion MM: Limitación segura de velocidad Límite demasiado alto

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El límite de la función "Limitación segura de velocidad" (SLS) supera la velocidad que equivale a una frecuencia del encóder de 500 kHz.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Velocidad máxima permitida.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Corregir los límites para SLS y realizar un POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
Ver también: p9331 (SI Motion SLS Límites (Motor Module))

F30688 SI Motion MM: Sincronización valor real no permitida

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: - No está permitida la habilitación de la sincronización de valor real en un sistema monoencóder.
- No está permitida simultáneamente la habilitación de la sincronización de valor real y una función de vigilancia con referencia absoluta (SCA/SLP).
Nota:
Este fallo provoca una PARADA A no confirmable.
Ayuda: - Anular la función "Sincronización de valor real" o parametrizar un sistema con 2 encóders.
- Anular la función "Sincronización de valor real" o las funciones de vigilancia con referencia absoluta (SCA/SLP) y realizar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Leva segura)/SN: Safe software cams (Levas software seguras)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Limitación segura de posición)/SE: Safe software limit switches (Finales de carrera software seguros)
Ver también: p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit)), p9526 (SI Motion Asignación encóder segundo canal)

F30692 SI Motion MM: Valor parámetro erróneo sin encóder

Valor de aviso: Parámetro: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El parámetro no se puede parametrizar con este valor si las vigilancias de movimiento en p9306 están parametrizadas sin encóder.
Nota:
Este aviso no provoca ninguna reacción de parada de seguridad (Safety).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro con el valor erróneo.
Ver también: p9301 (SI Motion Habilitación funciones seguras (Motor Module))
Ayuda: Corregir el valor de parámetro o deseleccionar las funciones de vigilancia de movimiento sin encóder.
Ver también: p9301 (SI Motion Habilitación funciones seguras (Motor Module)), p9501 (SI Motion Habilit. funciones seguras (Control Unit))

A30693 (F) SI MM: Parametrización Safety modificada Rearranque en caliente/POWER ON necesario

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se han modificado parámetros Safety que sólo son activos tras un rearranque en caliente o POWER ON.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número del parámetro Safety debido a cuya modificación es necesario un rearranque en caliente o POWER ON.
Ayuda: - Ejecutar rearranque en caliente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
Nota:
Antes de realizar los tests de recepción debe realizarse un POWER ON en todos los componentes.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: POWER ON

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

C30700 SI Motion MM: PARADA A activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA A (supresión de impulsos vía el circuito de desconexión de la Control Unit).
Posibles causas:
- Demanda de parada procedente de Control Unit.
- Impulsos no suprimidos tras temporización parametrizada (p9357) después de elegir Parada de test.
- Reacción tras el aviso C30706 "SI Motion MM: Límite de SAM/SBR superado".
- Reacción tras el aviso C30714 "SI Motion MM: Limitación segura de velocidad superada".
- Reacción tras el aviso C30701 "SI Motion MM: PARADA B activada".

Ayuda:
- Eliminar en la Control Unit la causa del fallo.
- Comprobar el valor en p9357; dado el caso, aumentarlo.
- Comprobar el circuito de desconexión de la Control Unit (controlar la comunicación DRIVE-CLiQ).
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30706 presente.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30714 presente.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30701 presente.
- Sustituir Motor Module/Power Module.
- Sustituir la Control Unit.

Este aviso puede confirmarse mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SBR: Safe Brake Ramp (Vigilancia de rampa de freno segura)
SI: Safety Integrated

C30701 SI Motion MM: PARADA B activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES3

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA B (frenado según rampa DES3).
Como consecuencia de este fallo, una vez transcurrida la temporización parametrizada en p9356 o si la velocidad baja del umbral parametrizado en p9360 se señaliza el C30700 "SI Motion MM: PARADA A activada".
Posibles causas:
- Demanda de parada procedente de Control Unit.
- Reacción tras el aviso C30714 "SI Motion MM: Limitación segura de velocidad superada".
- Reacción tras el aviso C30711 "SI Motion MM: defecto en un canal de vigilancia".
- Reacción tras el aviso C30707 "SI Motion MM: Tolerancia para parada de servicio segura superada".

Ayuda:
- Eliminar en la Control Unit la causa del fallo.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30714 presente.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30711 presente.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30707 presente.

Este aviso puede confirmarse mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated

C30706 SI Motion MM: Límite de SAM/SBR superado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Funciones de vigilancia de movimiento con encóder (p9306 = 0) o sin encóder con vigilancia de aceleración ajustada (p9306 = 3):
SAM: vigilancia segura de aceleración. Tras iniciarse PARADA B (SS1) o PARADA C (SS2) la velocidad ha superado la tolerancia ajustada.
Funciones de vigilancia de movimiento sin encóder con vigilancia de rampa de freno ajustada (p9306 = 1):
SBR: vigilancia segura de rampa de freno. Tras el inicio de PARADA B (SS1) o la conmutación SLS a un escalón de velocidad más bajo, la velocidad ha superado la tolerancia ajustada.
- Mediante F-DI o PROFIsafe.
El accionamiento se para con el aviso C30700 "SI Motion MM: PARADA A activada".

Ayuda: Controlar el comportamiento en frenado; dado el caso, adaptar la tolerancia para la función "SAM" o la parametrización de la función "SBR".
Este aviso puede confirmarse sin POWER ON como sigue:
- Vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento: mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (vigilancia segura de aceleración)
SBR: Safe Brake Ramp (vigilancia de rampa segura)
SI: Safety Integrated
Ver también: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

C30707 SI Motion MM: Tolerancia para parada de servicio segura superada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La posición real difiere de la de consigna en un valor superior a la tolerancia de parada.
El accionamiento se para con el aviso C30701 "SI Motion MM: PARADA B activada".

Ayuda: - Comprobar si hay más fallos Safety, dado el caso realizar el diagnóstico para los fallos afectados.
- Comprobar si la tolerancia de parada es adecuada para la precisión y respuesta de regulación del eje.
Este aviso puede confirmarse mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)
Ver también: p9530 (SI Motion Tolerancia de parada (Control Unit))

C30708 SI Motion MM: PARADA C activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: PARADA2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA C (frenado según rampa DES3).
Una vez transcurrida la temporización parametrizada se activa "Parada de servicio segura" (SOS).
Posibles causas:
- Demanda de parada procedente de un control superior.
- Reacción tras el aviso C30714 "SI Motion MM: Limitación segura de velocidad superada".
Ver también: p9552 (SI Motion Tiempo transición PARADA C a SOS (SBH) (Control Unit))

Ayuda: - Eliminar en el control la causa del fallo.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30714 presente.
Este aviso puede confirmarse mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

C30709 SI Motion MM: PARADA D activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA D (frenado en la trayectoria).
Una vez transcurrida la temporización parametrizada se activa "Parada de servicio segura" (SOS).
Posibles causas:
- Demanda de parada procedente de Control Unit.
- Reacción tras el aviso C30714 "SI Motion: velocidad limitada segura superada".
Ver también: p9353 (SI Motion Tiempo de transición PARADA D a SOS (Motor Module)), p9553 (SI Motion Tiempo transición PARADA D a SOS (SBH) (Control Unit))

Ayuda: - Eliminar en el control la causa del fallo.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30714 presente.
Este aviso puede confirmarse mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

C30710 SI Motion MM: PARADA E activada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se detiene vía PARADA E (movimiento de retirada).
Una vez transcurrida la temporización parametrizada se activa "Parada de servicio segura" (SOS).
Posibles causas:
- Demanda de parada procedente de un control superior.
- Reacción tras el aviso C30714 "SI Motion: velocidad limitada segura superada".
Ver también: p9354 (SI Motion Tiempo de transición PARADA E a SOS (Motor Module)), p9554 (SI Motion Tiempo transición PARADA E a SOS (SBH) (Control Unit))

Ayuda: - Eliminar en el control la causa del fallo.
- Ejecutar diagnóstico en base al aviso C30714 presente.
Este aviso puede confirmarse mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)/SBH: Safe Operating Stop (Parada de servicio segura)

C30711 SI Motion MM: Defecto en un canal de vigilancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En la comparación en cruz de los dos canales de vigilancia el accionamiento ha detectado una diferencia entre los datos de entrada o los resultados de las vigilancias, y ha activado una PARADA F. Una de las func. de vigilancia ya no funciona bien, es decir, no es posible operar de forma segura.
Si actúa como mínimo una de las funciones de vigilancia, tras la temporización parametrizada se activa el aviso C30701 "SI Motion: PARADA B activada". El aviso aparece con el valor de aviso 1031 al realizar la sustitución de hardware de un Sensor Module.
Los valores de aviso descritos a continuación pueden producirse también en los siguientes casos si la causa indicada explícitamente no es válida:
- Tiempos de ciclo con diferente parametrización (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Tipos de eje con diferente parametrización (p9502/p9302).
- Tiempos de ciclo demasiado rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Sincronización errónea.

Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
0 ... 999: Número del dato comparado en cruz que ha conducido a este aviso. Para una descripción de los datos, ver aviso Safety C01711.
El significado de los distintos valores de aviso se describe en el aviso Safety C01711 de la Control Unit.
1000: Finalizó el temporizador ctrl. Se han producido demasiados cambios de señal en entr. seg.
1001: Error de inicialización del temporizador de control
1005: Impulso ya suprimido en sel. parada de prueba.
1011: Estado del test de recepción diferente entre canales de vigilancia.
1012: Vulneración de coherencia del valor real del encóder.
1020: Fallo de com. cíclica entre canales de vigilancia.
1021: Fallo de com. cíclica entre canal de vigilancia y Sensor Module.
1023: Error de test de efectividad en el encóder DRIVE-CLiQ.
1030: Determinado fallo en encóder desde otro canal de vigilancia.
1031: Transf. datos errónea entre canal de vigilancia y Sensor Module (p9526/p9326).
1040: Impulsos en las funciones activas de vigilancia sin encóder suprimidos.
1041: Intensidad absoluta demasiado baja (sin encóder).
1042: Error de coherencia intensidad/tensión.
1043: Demasiados procesos de aceleración.
1044: Error de coherencia de valores reales de intensidad.
5000 ... 5140:
Val. av. PROFIsafe.
Con estos valores de fallo se transmiten señales de mando de seguridad positiva (Failsafe Values) a las funciones de seguridad.
El significado de los distintos valores de aviso se describe en el aviso Safety C01711 de la Control Unit.
6000 ... 6166:
Valores de aviso PROFIsafe (drivers de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 y PROFINET).
Con estos valores de fallo se transmiten señales de mando de seguridad positiva (Failsafe Values) a las funciones de seguridad.
El significado de los distintos valores de aviso se describe en el aviso Safety C01711 de la Control Unit.
Ver también: p9555 (SI Motion Tiempo transición PARADA F a PARADA B (Control Unit)), r9725 (SI Motion Diagnóstico PARADA F)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. al valor de aviso = 1030:
- Comprobar la conexión del encóder.
- Dado el caso, cambiar el encóder.

Rel. al valor de aviso = 1031:
En caso de cambio de un Sensor Module, ejecutar los pasos siguientes:
- Iniciar en el accionamiento la función de copia para Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar en el accionamiento el CRC del hardware (p9701 = EC hex).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

Es aplicable por principio:
- Comprobar la conexión del encóder.
- Dado el caso, cambiar el encóder.

Rel. al valor de aviso = 1040:
- Deseleccionar funciones de vigilancia sin encóder, seleccionar y deseleccionar STO.
- Con función de vigilancia activa "SLS", activar habilitación de impulsos en el transcurso de 5 s tras la deselección de STO.

Rel. a otros valores de aviso:
- El significado de los distintos valores de aviso se describe en el aviso Safety C01711 de la Control Unit.

Nota:
Este aviso puede confirmarse mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
Ver también: p9300 (SI Motion Ciclo de vigilancia (Motor Module)), p9500 (SI Motion Ciclo de vigilancia (Control Unit))

C30712 SI Motion MM: Defecto en el procesamiento F-IO

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En la comparación en cruz de los dos canales de vigilancia el accionamiento ha detectado una diferencia entre parámetros o los resultados del procesamiento F-IO y ha activado la PARADA F. Una de las func. de vigilancia ya no funciona bien, es decir, no es posible operar de forma segura.
El aviso Safety C30711 con el valor de aviso 0 se muestra adicionalmente al dispararse una PARADA F.
Si hay al menos una función de vigilancia activa, tras la temporización parametrizada se emite el aviso Safety C30701 "SI Motion: PARADA B activada".
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
Número del dato comparado en cruz que ha conducido a este aviso.
Ver descripción de los valores de aviso en el aviso Safety C01712.

Ayuda: - Controlar y, dado el caso, corregir la parametrización en los parámetros afectados.
- Asegurar la igualdad copiando los datos SI en el segundo canal y, a continuación, ejecutar un test de recepción.
- Comprobar la coincidencia del ciclo de vigilancia (p9500, p9300).

Nota:
Este aviso puede confirmarse mediante F-DI o PROFIsafe.
Ver también: p9300 (SI Motion Ciclo de vigilancia (Motor Module)), p9500 (SI Motion Ciclo de vigilancia (Control Unit))

C30714 SI Motion MM: Limitación segura de velocidad superada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: El accionamiento se ha movido más rápido que lo especificado en el límite de velocidad (p9331). El accionamiento se para debido a la reacción de parada configurada (p9363).
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
100: SLS1 superada.
200: SLS2 superada.
300: SLS3 superada.
400: SLS4 superada.
1000: Frecuencia límite del encóder superada.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el programa de desplazamientos en el control.
- Comprobar los límites de la función "SLS" y, si es preciso, adaptarlos (p9331).
Nota:
Este aviso puede confirmarse mediante Terminal Module 54F (TM54F) o PROFIsafe.
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Limitación segura de velocidad)/SG: Safely reduced speed (Reducción segura de velocidad)
Ver también: p9331 (SI Motion SLS Límites (Motor Module)), p9363 (SI Motion Reacción de parada SLS (Motor Module))

C30716 SI Motion MM: Tolerancia para sentido de movimiento seguro superada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se ha superado la tolerancia en la función "Sentido de movimiento seguro". El accionamiento se para debido a la reacción de parada configurada (p9366).
Valor de aviso (r9749, a interpretar en decimal):
0: Se ha superado la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro positivo".
1: Se ha superado la tolerancia para la función "Sentido de movimiento seguro negativo".

Ayuda: - Comprobar el programa de desplazamientos en el control.
- Comprobar la tolerancia para la función "SDI" y, dado el caso, adaptarla (p9364).
Este aviso puede confirmarse como sigue:
Mediante F-DI o PROFIsafe
Nota:
SDI: Safe Direction (sentido de movimiento seguro)
SI: Safety Integrated
Ver también: p9364 (SI Motion SDI Tolerancia (Motor Module)), p9365 (SI Motion SDI Retardo (Motor Module)), p9366 (SI Motion SDI Reacción de parada (Motor Module))

C30770 SI Motion MM: Error de discrepancia de salidas/entradas de seguridad

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Las entradas/salidas digitales de seguridad (F-DI/F-DO) muestran un estado distinto durante un tiempo mayor que el parametrizado en p10002/p10102.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex
xxxx: Error de discrepancia en entradas digitales de seguridad (F-DI).
Bit 0: Error de discrepancia en F-DI 0
Bit 1: Error de discrepancia en F-DI 1
...
yyyy: Error de discrepancia en salidas digitales de seguridad (F-DO).
Bit 0: Error de discrepancia en F-DO 0
...
Nota:
Si aparecen sucesivamente varios errores de discrepancia, entonces sólo se señaliza este fallo para el primer error aparecido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el cableado de las F-DI (problemas de contacto).
Nota:
Este aviso puede confirmarse mediante F-DI o PROFIsafe.
Los errores de discrepancia de una F-DI sólo se pueden confirmar por completo si se ha realizado una confirmación segura después de solventar la causa del fallo (p10006 o confirmación mediante PROFIsafe). Mientras no se efectúe una confirmación segura, la F-DI correspondiente permanecerá internamente en estado seguro.
En operaciones de conexión cíclicas en la F-DI, tal vez deba adaptarse el tiempo de discrepancia a la frecuencia de conmutación.
Si el periodo de un impulso de conmutación cíclico es del orden de magnitud del doble del valor de p10002, deberán comprobarse las fórmulas siguientes:
p10002 < (tp/2) - td (el tiempo de discrepancia debe ser menor que media duración de periodo menos el tiempo de discrepancia real)
p10002 >= p9500 (el tiempo de discrepancia debe ser de p9500 como mínimo)
p10002 > td (el tiempo de discrepancia debe ser mayor que el tiempo de discrepancia de conmutación que pueda producirse realmente)
td = tiempo de discrepancia real posible en ms que puede producirse en una operación de conmutación. Este debe ser de 1 ciclo de muestreo de SI como mínimo (ver p9500).
tp = periodo de una operación de conmutación en ms.
Si la inhibición de rebote está activa p10017, el tiempo de discrepancia se especifica directamente con el tiempo de inhibición de rebote.
Si el periodo de un impulso de conmutación cíclico es del orden de magnitud del doble del tiempo de inhibición de rebote, deberán comprobarse las fórmulas siguientes:
p10002 < p10017 + 1 ms - td
p10002 > td
p10002 >= p9500
Ejemplo:
Con un ciclo de muestreo SI de 12 ms y una frecuencia de conmutación de 110 ms (p10017 = 0), el tiempo de discrepancia puede ajustarse como máximo de la siguiente manera:
p10002 <= (110/2 ms) - 12 ms = 43 ms
Redondeando se obtiene p10002 <= 36 ms (puesto que el tiempo de discrepancia se aplica redondeado a ciclos de muestreo SI enteros, se debe redondear a un ciclo de muestreo SI entero si el resultado no es un múltiplo de un ciclo de muestreo SI).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

A30772 SI Motion MM: Parada de prueba activa Entradas/salidas de seguridad

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se está realizando la parada de prueba para las entradas digitales de seguridad (F-DI) y/o las salidas digitales de seguridad (F-DO).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)
Ayuda: La alarma desaparece automáticamente tras la finalización correcta o la cancelación (en caso de error) de la parada de prueba.

F30773 SI Motion MM: Parada de prueba errónea Motor Module

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Ha aparecido un fallo en el MM durante la parada de prueba de las salidas de seguridad.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
RRRVWXYZ hex:
R: Reservado.
V: Estado real del canal DO afectado (ver X) en la CU (se corresponde con los estados releídos del HW, bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, etc.).
W: Estado necesario del canal DO afectado (ver X, bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, etc.).
X: Canales DO afectados que muestran un error (bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, etc.).
Y: Motivo del error de la parada de prueba.
Z: Estado de la parada de prueba en el que se ha producido el error.
Y: Motivo del error de la parada de prueba
Y = 1: Lado MM en estado erróneo de parada de prueba (error interno).
Y = 2: No se han cumplido los estados esperados de las DO (CU305: confirmación mediante DI22/CU240: confirmación DI 2).
Y = 3: Estado erróneo de temporizador en el lado CU (error interno).
Y = 4: No se han cumplido los estados esperados de las Diag-DO (CU305: confirmación interna en el canal MM).
Y = 5: No se han cumplido los estados esperados de las segundas Diag-DO (CU305: confirmación interna en el canal CU).
Según el motivo del error (2, 4 ó 5), X y V muestran el estado DI o Diag-DO.
Con varios errores de parada de prueba se muestra el aparecido en primer lugar.
Z: Estado de parada de prueba y acciones de prueba asociadas
Z = 0 ... 3: Fase de sincronización de la parada de prueba entre CU y Motor Module, sin maniobras
Z = 4: DO + OFF y DO - OFF
Z = 5: Prueba de espera
Z = 6: DO + ON y DO - ON
Z = 7: Prueba de espera
Z = 8: DO + OFF y DO - ON
Z = 9: Prueba de espera
Z = 10: DO + ON y DO - OFF
Z = 11: Prueba de espera
Z = 12: DO + OFF y DO - OFF
Z = 13: Prueba de espera
Z = 14: Fin de parada de prueba
Diag esperas en forma de tabla:
Estado parada de prueba: Espera modo 1/modo 2/modo 3/modo 4
5: 0/-/-/1
7: 0/-/-/0
9: 0/-/-/0
11: 1/-/-/1
13: 0/-/-/1
Segundo diag esperas en forma de tabla:
Estado parada de prueba: Espera modo 1/modo 2/modo 3/modo 4
5: -/-/-/1
7: -/-/-/0
9: -/-/-/1
11: -/-/-/0
13: -/-/-/1
DI Esperas en forma de tabla:
Estado parada de prueba: Espera modo 1/modo 2/modo 3/modo 4
5: -/1/1/-
7: -/0/0/-
9: -/0/1/-
11: -/0/1/-
13: -/1/1/-
Ejemplo:
Se ha señalizado el fallo F01773 (CU) con valor de fallo = 0001_0127 y el fallo F30773 (MM) con valor de fallo = 0000_0127.
Esto significa que en el estado 7 (Z = 7) no se ha ajustado correctamente el estado de la señal externa de relectura (Y = 2) tras la conexión de la DO-0 (X = 1) a ON/ON.
El valor de fallo 0001_0127 indica que se ha esperado 0 (W = 0) y se ha releído 1 (V = 1) del hardware.
El valor de fallo 0000_0127 en el MM indica aquí la espera.
W y V son siempre idénticos en el fallo F30773 e indican con 0 que se esperó 0 en la entrada de relectura, pero que no estaba disponible en el otro canal (CU).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Comprobar el cableado de las F-DO y volver a iniciar la parada de prueba.
Nota:
El fallo se anula cuando la parada de prueba se ejecuta sin errores.
Si se producen varios errores de parada de prueba, se muestra el aparecido en primer lugar.
Tras el rearranque de la parada de prueba se señaliza, dado el caso, el siguiente error de parada de prueba ya existente.

C30798 SI Motion MM: Parada de test en curso

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El modo de test está activo.
Ayuda: No necesario.
El aviso se anula al finalizar la parada de test.
Nota:
SI: Safety Integrated

C30799 SI Motion MM: Modo Test recepción activo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El modo de recepción (aceptación) está activo. Los avisos POWER ON de las funciones de vigilancia de movimiento seguras pueden confirmarse durante el test de recepción (aceptación) usando las posibilidades de confirmación del control superior.
Ayuda: No necesario.
El aviso se anula al salir del modo de test de recepción.
Nota:
SI: Safety Integrated

N30800 (F) Etapa de potencia: Aviso agrupado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: NINGUNO
Causa: La etapa de potencia ha detectado como mínimo un fallo.
Ayuda: Realizar una evaluación de los restantes avisos actuales presentes.
Reacción a F: DES2
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F30801 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ: Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit a la etapa de potencia afectada presenta defectos.
Es posible que la carga de tiempo de cálculo sea demasiado grande.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.
Ayuda:
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Retirar los componentes DRIVE-CLiQ que no sean necesarios.
- Anular las funciones que no sean necesarias.
- En caso necesario, incrementar los tiempos de muestreo (p0112, p0115).
- Sustituir el componente afectado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30802 Etapa de potencia: Desbordamiento segmento de tiempo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha producido un desbordamiento de segmento de tiempo.
Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

A30804 (F) Etapa de potencia: CRC

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Error de CRC Actuador
Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Reacción a F: Infeed: DES2 (DES1)
Servo: DES2 (DES1, DES3)
Vector: DES2 (DES1, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F30805 Etapa de potencia: Suma de verificación en EPROM incorrecta

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Los datos de parámetros internos están dañados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
01: Error en acceso a EEPROM.
02: Número de bloques en EEPROM excesivo.
Ayuda: Sustituir el módulo.

F30809 Etapa de potencia: Información de estado no válida

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Para unidad de mando 3P:
La última palabra de estado de conmutación en el telegrama de consigna es detectada en el identificador de fin. No se ha encontrado un identificador de fin así.
Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

A30810 (F) Etapa de potencia: Temp. watchdog

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al arrancar se ha detectado que la causa para el Reset anterior ha sido el desbordamiento del temporizador watchdog de SAC.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Reacción a F: NINGUNA (DES2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F30820 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ: Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y la etapa de potencia afectada presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex:
Error de CRC.
xx = 02 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F30835 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y la etapa de potencia afectada presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30836 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit a la etapa de potencia afectada presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F30837 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ: Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F30845 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit a la etapa de potencia afectada presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Realizar un POWER ON (apagar y volver a encender).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F30850 Etapa de potencia: Error de software interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: POWER ON

Causa: Ha aparecido un error de software interno en la etapa de potencia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Cambiar la etapa de potencia.
- Dado el caso, actualizar el firmware en la etapa de potencia.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F30851 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ (CU): Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la etapa de potencia afectada y la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.

A30853 Etapa de potencia: Error signos actividad datos cíclicos

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La etapa de potencia ha detectado que los telegramas cíclicos de consigna de la Control Unit no se han actualizado puntualmente. Han aparecido como mínimo dos errores de signos de actividad dentro de la banda ajustada en p7788.

Ayuda: - Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Reducir el tamaño de la banda para la vigilancia (p7788).

F30860 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ (CU): Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la etapa de potencia afectada y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex = 17 dec:
Error CRC y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex = 01 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex = 02 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex = 19 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex = 03 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex = 20 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex = 04 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex = 21 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex = 05 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 16 hex = 22 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 06 hex = 06 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerda.
xx = 19 hex = 25 dec:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex = 09 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F30885 Etapa de potencia CU DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la etapa de potencia afectada y la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex = 26 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar la tensión de alimentación de los componentes afectados.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F30886 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la etapa de potencia afectada y la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F30887 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado (etapa de potencia) se ha detectado un error. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.

Ayuda: - Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F30895 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica alterna de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la etapa de potencia afectada y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30896 Etapa de potencia DRIVE-CLiQ (CU): Propiedades de componente incoherentes

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Las propiedades del componente DRIVE-CLiQ (etapa de potencia) definido por el valor de fallo se han modificado de forma irregular respecto al estado reinante en el arranque. La causa puede ser p. ej. el cambio de un cable DRIVE-CLiQ o de un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nº de componente.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- En caso de cambio de componente, usar sólo componentes iguales y, si es posible, versiones de firmware idénticas.
- Al cambiar un cable usar a ser posible otro que tenga la misma longitud (tener en cuenta la longitud máxima de cable).

F30899 (N, A) Etapa de potencia: Fallo desconocido

Valor de aviso: nuevo aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En la etapa de potencia ha aparecido un fallo que no puede ser interpretado por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del fallo.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de este nuevo fallo.

Ayuda: - Cambiar el firmware en la etapa de potencia por uno más antiguo (r0128).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F30903 Etapa de potencia: Fallo en bus I2C

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación con una EEPROM o un convertidor A/D está perturbada.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
80000000 hex:
- Error de software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Error de módulo.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 80000000 hex:
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
Rel. a valor de fallo = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Sustituir el módulo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30907 Etapa de potencia: Configuración FPGA fallida

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha producido un error de software interno en la inicialización dentro de la etapa de potencia.
Ayuda: - Dado el caso, actualizar el firmware en la etapa de potencia.
- Cambiar la etapa de potencia.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

A30920 (F) Etapa de potencia: Fallo en sensor de temperatura

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 Ohm, PT100: R > 375 Ohm).
2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT100: R < 30 Ohm).
Ayuda: - Comprobar la correcta conexión del sensor.
- Sustituir el sensor.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A30999 (F, N) Etapa de potencia: Alarma desconocida

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En la etapa de potencia ha aparecido una alarma que no puede ser interpretada por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la alarma.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de esta nueva alarma.
Ayuda: - Cambiar el firmware en la etapa de potencia por uno más antiguo (r0128).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F31100 (N, A) Encóder 1: Distancia entre marcas cero mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
En encóders codificados por distancia, la distancia entre marcas de determina a partir de marcas cero reconocidas por pares. De ello resulta que, dependiendo de la formación de pares, una marca cero faltante puede no conducir a un fallo y, por ello, no tiene ningún efecto sobre el sistema.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Última distancia entre marcas cero medidas (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31101 (N, A) Encóder 1: Marca cero perdida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: Se ha sobrepasado la distancia entre marcas cero parametrizada multiplicada por 1,5.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de incrementos tras POWER ON o desde la última marca cero detectada (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).
- Si p0437.1 está activo, comprobar p4686.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31103 (N, A) Encóder 1: Error de amplitud Pista R

Valor de aviso: pista R: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La amplitud de la señal de marca cero (pista R) en el encóder 1 no está dentro de la banda de tolerancia.
El error puede dispararse al superar el nivel de tensión unipolar (RP/RN) o al no alcanzar la amplitud diferencial.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = nivel de señal de la pista R (16 bits con signo)
Los umbrales de disparo del nivel de señal unipolar del encóder son < 1400 mV y > 3500 mV.
El umbral de disparo del nivel de señal diferencial del encóder es < -1600 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
El valor analógico del error de amplitud no es simultáneo al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
El valor de fallo puede representarse sólo entre -32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el rango de velocidad, la respuesta en frecuencia (en amplitud) del dispositivo de medición puede ser insuficiente para el rango de velocidad.
- Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- Comprobar si la marca cero está conectada y si los cables de señal RP y RN no tienen los polos invertidos.
- Cambiar el cable al encóder.
- Si el disco codificado está sucio o presenta envejecimiento, sustituir la iluminación del encóder.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31110 (N, A) Encóder 1: Comunicación serie perturbada

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La transferencia del protocolo serie de comunicación entre encóder y módulo de evaluación tiene errores.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de alarma en protocolo de posición.
Bit 1: Nivel en reposo erróneo en la línea de datos.
Bit 2: El encóder no responde (no entrega bit de inicio antes de 50 ms).
Bit 3: La suma de verificación en el protocolo del encóder no casa con los datos.
Bit 4: Confirmación de encóder mal: El encóder ha malinterpretado la petición o no puede ejecutarla.
Bit 5: Fallo interno en el driver serie: Se ha solicitado una instrucción Mode ilegal.
Bit 6: Timeout en lectura cíclica.
Bit 8: Protocolo demasiado largo (p. ej. > 64 bits).
Bit 9: Búfer de recepción desbordado.
Bit 10: Error frame en lectura doble.
Bit 11: Error de paridad.
Bit 12: Nivel de línea de datos mal durante el tiempo del monoestable.
Bit 13: Línea de datos errónea.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
- Encóder defectuoso. F31111 puede que dé más detalles.
Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
- Tipo de encóder erróneo/cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
- Tipo de encóder erróneo/cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 4 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 5 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 6 = 1:
- Actualizar el firmware del Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 8 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.2).
Relativo a valor de fallo, bit 9 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 10 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.2, p0449).
Relativo a valor de fallo, bit 11 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0436).
Relativo a valor de fallo, bit 12 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.6).
Relativo a valor de fallo, bit 13 = 1:
- Comprobar línea de datos.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31111 (N, A) Encóder 1: Encóder absoluto EnDat Error interno

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La palabra de error del encóder EnDat ha entregado bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Fallo de la iluminación.
Bit 1: Amplitud de la señal demasiado pequeña.
Bit 2: Valor de posición erróneo.
Bit 3: Sobretensión alimentación encóder
Bit 4: Subtensión alimentación encóder
Bit 5: Sobreintensidad alimentación encóder
Bit 6: Es necesario cambiar de pila.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
Alimentación de 5 V no correcta.
Si se usa un SMC: Comprobar el cable entre encóder y SMC o cambiar éste.
Si se usa un encóder en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 4 = 1:
Alimentación de 5 V no correcta.
Si se usa un SMC: Comprobar el cable entre encóder y SMC o cambiar éste.
Si se usa un motor con DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 5 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 6 = 1:
Cambio de pila necesario (sólo en encóders con pila de respaldo).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31112 (N, A) Encóder 1: Bit de error seteado en protocolo serie

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: El encóder envía un bit de error seteado a través del protocolo serie.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de error en el protocolo de posición.
Ayuda: Con valor de fallo, bit 0 = 1:
En un encóder EnDat, es posible que F31111 aporte más detalles.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31115 (N, A) Encóder 1: Error de amplitud en pista A ó B (A^2 + B^2)

Valor de aviso: pista A: %1, pista B: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2) en el encóder 1 supera la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 230 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 750 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). Sin embargo, el umbral de disparo es < 1070 mV y > 3582 mV.
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
En sistemas de medida sin cojinetes propios se aplica:
- Comprobar el ajuste del captador y el de los cojinetes de la corona de medida.
En sistemas de medida con cojinetes propios se aplica:
- Comprobar que no se ejerza ninguna fuerza axial sobre la carcasa del encóder.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31116 (N, A) Encóder 1: Vigilancia de error de amplitud en pista A + B

Valor de aviso: pista A: %1, pista B: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La amplitud de las señales rectificadas A y B del encóder y la amplitud de la raíz de A^2 + B^2 del encóder 1 no están dentro de la banda de tolerancia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 176 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 955 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31117 (N, A) Encóder 1: Inversión señal A/B/R errónea

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En un encóder de señal rectangular (bipolar, double ended), las señales A*, B* y R* no están invertidas respecto a las señales A, B y R.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 ... 15: Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Bit 16: Error en pista A.
Bit 17: Error en pista B.
Bit 18: Error en pista R.
Nota:
Con SMC30 (sólo referencias 6SL3055-0AA00-5CA0 y 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32 y CU310 es aplicable:
Se utiliza un encóder rectangular sin pista R y la vigilancia de pista (p0405.2 = 1) está activada.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar encóder/cable.
- ¿Entrega el encóder señales y sus inversas?
Nota:
Con SMC30 (sólo referencias 6SL3055-0AA00-5CA0 y 6SL3055-0AA00-5CA1) es aplicable:
- Comprobar el ajuste de p0405 (p0405.2 = 1 solo es posible si el encóder se ha conectado a X520).
Con un encóder de señal rectangular sin pista R, hay que ajustar los siguientes puentes en la conexión a X520 (SMC30) o X23 (CUA32, CU310):
- Pin 10 (señal de referencia R) <--> Pin 7 (masa alimentación encóder)
- Pin 11 (señal de referencia R invertida) <--> Pin 4 (alimentación encóder)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F31118 (N, A) Encóder 1: Diferencia de velocidad fuera de tolerancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: En un encóder HTL/TTL, la diferencia de velocidad entre varios ciclos de muestreo ha superado el valor en p0492.
La modificación de la velocidad real (o del promedio de velocidad, dado el caso) se vigila en el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.
El encóder 1 se usa como encóder en motor y puede ocasionar, en reacción a un fallo, la conmutación a modo sin encóder.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: p0491, p0492

Ayuda: - Buscar interrupciones en el cable al taco.
- Comprobar la pantalla del cable del taco.
- Aumentar eventualmente la diferencia máxima de velocidad por cada ciclo de muestreo (p0492).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F31120 (N, A) Encóder 1: Alimentación errónea

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha detectado un fallo en la alimentación del encóder 1.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Subtensión en línea Sense.
Bit 1: Sobreintensidad en alimentación de encóder.
Bit 2: Sobreintensidad en alimentación de encóder en línea Excitación de resólver negativa.
Bit 3: Sobreintensidad en alimentación de encóder en línea Excitación de resólver positiva.
Nota:
Si se confunden los cables a encóder 6FX2002-2EQ00-.... y 6FX2002-2CH00-.... esto puede destruir el encóder porque están girados los pines de la tensión de empleo.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Comprobar las uniones por conector del cable al encóder.
- SMC30: Comprobar la parametrización (p0404.22).

Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31121 (N, A) Encóder 1: Posición aproximada mal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: El módulo detecta un error al medir el valor real.
Debido a este error puede suponerse que el sistema de medida del valor real entrega una posición errónea.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: Cambiar el motor con DRIVE-CLiQ o bien el Sensor Module correspondiente.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31122 Encóder 1: Tensión de alimentación interna errónea

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La tensión de referencia interna del ASIC para el encóder 1 es errónea.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de referencia errónea.
2: Subtensión interna.
3: Sobretensión interna.
Ayuda: Cambiar el motor con DRIVE-CLiQ o bien el Sensor Module correspondiente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31123 (N, A) Encóder 1: Nivel de señal A/B unipolar fuera de tolerancia

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: El nivel unipolar (AP/AN o BP/BN) del encóder 1 está fuera de la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: AP o AN fuera de la tolerancia.
Bit 16 = 1: BP o BN fuera de la tolerancia.
Los niveles de señal del encóder unipolar deben tener un valor nominal del orden de 2500 mV +/- 500 mV.
Sin embargo, los umbrales de disparo son < 1700 mV y > 3300 mV.
Nota:
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables a encóder y las pantallas para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- Comprobar la ausencia de cortocircuito a masa o la tensión de empleo en el cable de señal.
- Cambiar el cable al encóder.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F31125 (N, A) Encóder 1: Error de amplitud Pista A o B saturada

Valor de aviso: pista A: %1, pista B: %2

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La amplitud de la pista A o B en el encóder 1 supera la banda de tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es > 750 mV. La saturación del convertidor A/D provoca también este fallo.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). El umbral de disparo es > 3582 mV.
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F31126 (N, A) Encóder 1: Amplitud AB demasiado alta

Valor de aviso: amplitud: %1, ángulo: %2

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2 o |A| + |B|) en el encóder 1 supera la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ángulo
xxxx = Amplitud, es decir, raíz de A^2 + B^2 (16 bits sin signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es (|A| + |B|) > 1120 mV o la raíz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 299A hex = 10650 dec.
Un ángulo 0 ... FFFF hex equivale a 0 ... 360 grados en posición fina. El grado cero está en el paso negativo por cero de la pista B.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31129 (N, A) Encóder 1: Diferencia de posición sensor Hall/pista C/D y pista A/B excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: El error de la pista C/D es superior a +/-15 ° mecánicos o +/-60 ° eléctricos, o bien el error en las señales Hall es mayor que +/-60 ° eléctricos.
Un período de la pista C/D equivale a 360 ° mecánicos.
Un período de las señales Hall equivale a 360 ° eléctricos.
La vigilancia responde p. ej. si los sensores Hall se conectaron como sustituto de pista C/D con sentido de giro erróneo o entregan valores demasiados imprecisos.
Tras la sincronización en fino por una marca de referenciar (ó 2 marcas de referencia en encóders codificados por distancia) ya no se señaliza este fallo sino la alarma A31429.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Para pista C/D es aplicable:
Desviación medida como ángulo mecánico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Para señales Hall es aplicable:
Desviación medida como ángulo eléctrico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Pista C ó D no conectada.
- Corregir el sentido de giro del sensor Hall eventualmente conectado como sustituto de la pista C/D.
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar la calibración mecánica del sensor Hall.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31130 (N, A) Encóder 1: Marca cero y posición de sincronización aprox. están mal

Valor de aviso: desviación ángulo eléctrico: %1, ángulo mecánico: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Tras la inicialización de la posición polar con la pista C/D, las señales Hall o la identificación de la posición polar, la marca cero ha sido detectada fuera del rango permitido. En encóders codificados por distancia la prueba se realiza después de rebasar 2 marcas cero. No se realiza la sincronización en fino.
En caso de inicialización vía pista C/D (p0404), se comprueba si la marca cero aparece en un rango angular de +/-18 ° mecánicos.
En caso de inicialización vía sensores Hall (p0404) o identificación de la posición polar (p1982), se comprueba si la marca cero aparece en un rango angular de +/-60 ° eléctricos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posición de marca cero mecánica encontrada (sólo útil para pista C/D).
xxxx: Desviación de la marca cero respecto a la posición esperada, expresada como ángulo eléctrico.
Normalización: 32768 dec = 180 °
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda:
- Comprobar p0431 y corregirlo si es necesario (iniciar con p1990 = 1 dado el caso).
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- En caso de sensor Hall aplicado como reemplazo de pista C/D, controlar la conexión.
- Controlar la conexión de la pista C o la pista D.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31131 (N, A) Encóder 1: Desviación posición absoluta/ incremental excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: Encóder absoluto:
En la lectura cíclica de la posición absoluta se ha determinado una diferencia demasiado grande respecto a la posición incremental. La posición absoluta leída se desecha.
Límite para la desviación:
- Encóder EnDat: La entrega el encóder y vale como mínimo 2 cuadrantes (p. ej. EQI 1325 > 2 cuadrantes, EQN 1325 > 50 cuadrantes).
- Otros encóders: 15 impulsos = 60 cuadrantes.

Encóder incremental:
Al sobrepasarse el impulso cero se ha detectado una desviación en la posición incremental.
Para marcas cero equidistantes es aplicable:
- La primera marca cero sobrepasada suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Las demás marcas cero deben estar a n veces la distancia de la primera marca cero.

Para marcas cero codificadas por distancia es aplicable:
- El primer par de marcas cero suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Los demás pares de marcas cero deben estar a la distancia esperada respecto del primer par de marcas cero.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Desviación en cuadrantes (1 impulso = 4 cuadrantes).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Disco codificado sucio o campos magnéticos intensos en el entorno.
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31135 Encóder 1: Error al determinar la posición

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: El encóder DRIVE-CLiQ ofrece bit a bit información adicional de estado en una palabra de estado/error interna. Una parte de estos bits produce el disparo de este fallo. Otros bits son indicadores de estado. La palabra de estado/error se muestra en el valor de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: F1 (indicador de estado Safety)
Bit 1: F2 (indicador de estado Safety)
Bit 2: Iluminación (reservado)
Bit 3: Amplitud de señal (reservado)
Bit 4: Valor de posición (reservado)
Bit 5: Sobretensión (reservado)
Bit 6: Subtensión (reservado)
Bit 7: Sobreintensidad (reservado)
Bit 8: Pila (reservado)
Bit 16: Iluminación (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitud de señal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posición monovuelta 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobreintensidad (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Rebase de temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posición monovuelta 2 (indicador de estado Safety)
Bit 24: Sistema monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posición multivuelta 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posición multivuelta 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Fuera de rango multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Pila multivuelta (reservado)

Ayuda: Cambiar el encóder DRIVE-CLiQ.

F31136 Encóder 1: Error al determinar la información multivuelta

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El encóder DRIVE-CLiQ ofrece bit a bit información adicional de estado en una palabra de estado/error interna. Una parte de estos bits produce el disparo de este fallo. Otros bits son indicadores de estado. La palabra de estado/error se muestra en el valor de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: F1 (indicador de estado Safety)
Bit 1: F2 (indicador de estado Safety)
Bit 2: Iluminación (reservado)
Bit 3: Amplitud de señal (reservado)
Bit 4: Valor de posición (reservado)
Bit 5: Sobretensión (reservado)
Bit 6: Subtensión (reservado)
Bit 7: Sobreintensidad (reservado)
Bit 8: Pila (reservado)
Bit 16: Iluminación (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitud de señal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posición monovuelta 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobreintensidad (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Rebase de temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posición monovuelta 2 (indicador de estado Safety)
Bit 24: Sistema monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posición multivuelta 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posición multivuelta 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Fuera de rango multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Pila multivuelta (reservado)

Ayuda: Cambiar el encóder DRIVE-CLiQ.

F31137 Encóder 1: Error interno al determinar la posición

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: Cambiar el encóder.

F31138 Encóder 1: Error interno al determinar la información multivuelta

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Sólo para diagnóstico de fallos en SIEMENS.

Ayuda: Cambiar el encóder.

F31150 (N, A) Encóder 1: Inicialización mal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Una de las funciones del encóder ajustada en p0404 funciona incorrectamente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Función perturbada del encóder.
La asignación de bits equivale a la de p0404 (p. ej. Bit 5 seteado: error pista C/D).
Ver también: p0404 (Configuración de encóder actúa), p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el correcto ajuste de p0404.
- Comprobar el tipo de encóder utilizado (incremental/absoluto) y el cable al encóder en SMCxx.
- Considerar otros avisos de fallo de fallo que describan detalladamente el problema.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31151 (N, A) Encóder 1: Velocidad encóder para inicialización excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La velocidad dada por el encóder durante la inicialización del Sensor Module es demasiado alta.
Ayuda: Reducir adecuadamente la velocidad del encóder durante la inicialización.
En caso necesario, desconectar la vigilancia (p0437.29).
Ver también: p0437 (Configuración avanzada de Sensor Module)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31160 (N, A) Encóder 1: El canal A del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4673).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).
Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4673).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31161 (N, A) Encóder 1: El canal B del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4675).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4675).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31163 (N, A) Encóder 1: El valor de posición del sensor analógico supera el límite

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: El valor de posición ha sobrepasado el rango admisible de -0.5 ... +0.5.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Valor de posición del sensor LVDT.
2: Valor de posición de la característica de encóder.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la relación de transmisión LVDT (p4678).
- Comprobar la conexión de la señal de referencia a la pista B.
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el coeficiente de la característica (p4663 ... p4666).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A31400 (F, N) Encóder 1: Umbral de alarma Distancia entre marcas cero mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
En encóders codificados por distancia, la distancia entre marcas de determina a partir de marcas cero reconocidas por pares. De ello resulta que, dependiendo de la formación de pares, una marca cero faltante puede no conducir a un fallo y, por ello, no tiene ningún efecto sobre el sistema.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Última distancia entre marcas cero medidas (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A31401 (F, N) Encóder 1: Umbral de alarma Marca cero perdida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha sobrepasado la distancia entre marcas cero parametrizada multiplicada por 1,5.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de incrementos tras POWER ON o desde la última marca cero detectada (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F31405 (N, A) Encóder 1: Temperatura en evaluación de encóder no permitida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La evaluación de señales del encóder en un motor con DRIVE-CLiQ ha detectado una temperatura no permitida.
El umbral de fallo está en 125 °C.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Temperatura medida en módulo, en 0.1 °C.
Ayuda: Reducir la temperatura ambiente en la conexión DRIVE-CLiQ del motor.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A31407 (F, N) Encóder 1: Límite de ganancia alcanzado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder ha alcanzado uno de sus límites de ganancia. Se recomienda un servicio técnico.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Señales incrementales
3: Pista absoluta
4: Conexión de código
Ayuda: Realizar servicio técnico. Dado el caso, sustituir el encóder.
Nota:
El exceso de ganancia actual de un encóder se puede visualizar mediante r4651.
Ver también: p4650 (Encóder Exceso de ganancia Número de componente), r4651 (Encóder Exceso de ganancia)
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A31410 (F, N) Encóder 1: Comunicación serie

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La transferencia del protocolo serie de comunicación entre encóder y módulo de evaluación tiene errores.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de alarma en protocolo de posición.
Bit 1: Nivel en reposo erróneo en la línea de datos.
Bit 2: El encóder no responde (no entrega bit de inicio antes de 50 ms).
Bit 3: La suma de verificación en el protocolo del encóder no casa con los datos.
Bit 4: Confirmación de encóder mal: El encóder ha malinterpretado la petición o no puede ejecutarla.
Bit 5: Fallo interno en el driver serie: Se ha solicitado una instrucción Mode ilegal.
Bit 6: Timeout en lectura cíclica.
Bit 8: Protocolo demasiado largo (p. ej. > 64 bits).
Bit 9: Búfer de recepción desbordado.
Bit 10: Error frame en lectura doble.
Bit 11: Error de paridad.
Bit 12: Nivel de línea de datos mal durante el tiempo del monoestable.

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar el encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A31411 (F, N) Encóder 1: Encóder EnDat señaliza alarma

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La palabra de error del encóder EnDat contiene bits de alarma seteados.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Frecuencia rebasada (velocidad excesiva).
Bit 1: Temperatura rebasada.
Bit 2: Reserva de regulación de iluminación sobrepasada.
Bit 3: Pila descargada.
Bit 4: Punto de referencia sobrepasado.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: Cambiar el encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A31412 (F, N) Encóder 1: Bit de error seteado en protocolo serie

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El encóder envía un bit de error seteado a través del protocolo serie.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de error en el protocolo de posición.
Bit 1: Bit de alarma en protocolo de posición.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar el encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31414 (F, N) Encóder 1: Error de amplitud en pista C ó D (C^2 + D^2)

Valor de aviso: pista C: %1, pista D: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La amplitud (C^2 + D^2) de la pista C o D del encóder o de las señales Hall no está en la banda de tolerancia.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista D (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista C (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 230 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 750 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Si la amplitud no está dentro de la banda de tolerancia, entonces puede usarse para inicializar la posición de arranque.
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
- Comprobar la caja del sensor Hall.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

N31415 (F, A) Encóder 1: Alarma de amplitud en pista A ó B (A^2 + B^2)

Valor de aviso: amplitud: %1, ángulo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2) en el encóder 1 supera la tolerancia permitida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ángulo
xxxx = Amplitud, es decir, raíz de A^2 + B^2 (16 bits sin signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 300 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder).
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 299A hex = 10650 dec.
Un ángulo 0 ... FFFF hex equivale a 0 ... 360 grados en posición fina. El grado cero está en el paso negativo por cero de la pista B.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). El umbral de disparo es < 1414 mV (1,0 Vef).
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el rango de velocidad; la respuesta en frecuencia (en amplitud) del dispositivo de medición es insuficiente para el rango de velocidad.
- Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Probar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
- Si el disco codificado está sucio o presenta envejecimiento, sustituir la iluminación del encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A31418 (F, N) Encóder 1: Diferencia de velocidad por tiempo de muestreo superada

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En un encóder HTL/TTL, la diferencia de velocidad entre dos ciclos de muestreo ha superado el valor en p0492.
La modificación de la velocidad real (o del promedio de velocidad, dado el caso) se vigila en el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: p0492

Ayuda: - Buscar interrupciones en el cable al taco.
- Comprobar la pantalla del cable del taco.
- Dado el caso, incrementar el ajuste de p0492.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A31419 (F, N) Encóder 1: Pista A o B fuera de tolerancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La corrección de amplitudes, fases u offset para la pista A o B está en el límite.
Corrección de error de amplitud: Amplitud B / Amplitud A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 grados ó >96 grados
SMC20: Corrección offset: +/-140 mV
SMC10: Corrección offset: +/-650 mV
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
xxxx1: Mínimo de corrección de offset pista B
xxxx2: Máximo de corrección de offset pista B
xxx1x: Mínimo de corrección de offset pista A
xxx2x: Máximo de corrección de offset pista A
xx1xx: Mínimo de corrección de amplitud pista B/A
xx2xx: Máximo de corrección de amplitud pista B/A
x1xxx: Mínimo de la corrección de error de fase
x2xxx: Máximo de la corrección de error de fase
1xxxx: Mínimo de corrección cúbica
2xxxx: Máximo de corrección cúbica
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar las tolerancias mecánicas de montaje en encóders sin cojinetes propios (p. ej. encóder de corona dentada).
- Comprobar las uniones por conector (también las resistencias de paso).
- Comprobar las señales del encóder.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31421 (F, N) Encóder 1: Posición aproximada mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha detectado un fallo en la captación de valor real. Debido a este error puede suponerse que el sistema de medida del valor real entrega una posición errónea.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
3: La posición absoluta del protocolo serie y la pista A/B se diferencian en medio impulso del encóder. La posición absoluta debe tener su origen en el cuadrante en el que ambas pistas son negativas. En caso de fallo la posición puede ser errónea en un impulso de encóder.
Ayuda: Rel. al valor de alarma = 3:
- En caso necesario, ponerse en contacto con el fabricante si se trata de un encóder estándar con cable.
- Corregir la asignación de las pistas al valor de posición transferido de serie. Para ello deben conectarse las dos pistas invertidas en el Sensor Module (permutar A con A* y B con B*), o controlar el offset de cero de la posición en caso de encóder programable.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31422 (F, N) Encóder 1: Número de impulsos Encóder rectangular fuera de banda de tolerancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
Con encóder rectangular activado, corrección número de impulsos y error reparametrizado 31131, se produce esta alarma cuando el acumulador contiene valores mayores que p4683 o p4684.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóder giratorio).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Impulsos diferenciales acumulados en impulsos de encóder.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31429 (F, N) Encóder 1: Diferencia de posición sensor Hall/pista C/D y pista A/B excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El error de la pista C/D es superior a +/-15 ° mecánicos o +/-60 ° eléctricos, o bien el error en las señales Hall es mayor que +/-60 ° eléctricos.
Un período de la pista C/D equivale a 360 ° mecánicos.
Un período de las señales Hall equivale a 360 ° eléctricos.
La vigilancia responde p. ej. si los sensores Hall se conectaron como sustituto de pista C/D con sentido de giro erróneo o entregan valores demasiados imprecisos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Para pista C/D es aplicable:
Desviación medida como ángulo mecánico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Para señales Hall es aplicable:
Desviación medida como ángulo eléctrico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda:
- Pista C ó D no conectada.
- Corregir el sentido de giro del sensor Hall eventualmente conectado como sustituto de la pista C/D.
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar la calibración mecánica del sensor Hall.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31431 (F, N) Encóder 1: Desviación posición absoluta/ incremental excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: Al sobrepasarse el impulso cero se ha detectado una desviación en la posición incremental.
Para marcas cero equidistantes es aplicable:
- La primera marca cero sobrepasada suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Las demás marcas cero deben estar a n veces la distancia de la primera marca cero.
Para marcas cero codificadas por distancia es aplicable:
- El primer par de marcas cero suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Los demás pares de marcas cero deben estar a la distancia esperada respecto del primer par de marcas cero.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Desviación en cuadrantes (1 impulso = 4 cuadrantes).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Eliminar suciedad del disco codificado o campos magnéticos intensos.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31432 (F, N) Encóder 1: Desviación corregida adaptación de posición del rotor

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: En la pista A/B se han perdido impulsos o se han contado demasiados. La corrección de estos impulsos se está ejecutando actualmente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Última diferencia medida entre marcas cero en incrementos (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar frecuencia límite del encóder.
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31442 (F, N) Encóder 1: Tensión de pila Prealarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder utiliza una pila para guardar la información multivuelta en estado desconectado. La tensión de la pila ya no es suficiente para seguir almacenando en búfer la información multivuelta.
Ayuda: Sustituir la pila.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31443 (F, N) Encóder 1: Nivel de señal CD unipolar fuera de la especificación

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El nivel unipolar (CP/CN o DP/DN) del encóder 1 está fuera de la tolerancia permitida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: CP o CN fuera de la tolerancia.
Bit 16 = 1: DP o DN fuera de la tolerancia.
Los niveles de señal del encóder unipolar deben tener un valor nominal del orden de 2500 mV +/- 500 mV.
Sin embargo, los umbrales de disparo son < 1700 mV y > 3300 mV.
Nota:
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- ¿Están las pistas C/D correctamente conectadas (se han invertido los cables de señal CP con CN o DP con DN)?
- Cambiar el cable al encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31460 (N) Encóder 1: El canal A del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado en p4673.
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4673).
Rel. al valor de alarma = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A31461 (N) Encóder 1: El canal B del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4675).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4675).
Rel. al valor de alarma = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A31462 (N) Encóder 1: Sensor analógico Ningún canal activo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Los canales A y B no están activados en el sensor analógico.

Ayuda: - Activar el canal A y/o el canal B (p4670).
- Comprobar la configuración del encóder (p0404.17).
Ver también: p4670 (Sensor analógico Configuración)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A31463 (N) Encóder 1: El valor de posición del sensor analógico supera el límite

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El valor de posición ha sobrepasado el rango admisible de -0.5 ... +0.5.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Valor de posición del sensor LVDT.
2: Valor de posición de la característica de encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la relación de transmisión LVDT (p4678).
- Comprobar la conexión de la señal de referencia a la pista B.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el coeficiente de la característica (p4663 ... p4666).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A31470 (F, N) Encóder 1: Suciedad detectada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la interfaz alternativa del sistema de encóder en Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) se avisa de la suciedad del encóder mediante la señal 0 al borne X521.7.

Ayuda: - Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F31500 (N, A) Encóder 1: Seguimiento posición Rango de desplazamiento sobrepasado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El accionamiento/encóder ha superado, para el eje lineal configurado sin corrección del módulo, el rango de desplazamiento máximo posible. El valor puede leerse en p0412 y se interpreta como cantidad de vueltas del motor.
Si p0411.0 = 1, el margen de desplazamiento máximo se define como 64 veces (+/- 32 veces) p0421 en el eje lineal configurado.
Si p0411.3 = 1, el margen de desplazamiento máximo está predefinido al valor más alto posible en el eje lineal configurado y equivale a +/-p0412/2 (redondeado a números enteros de revoluciones). El valor más alto posible depende del número de impulsos (p0408) y de la resolución fina (p0419).

Ayuda: El fallo debe eliminarse del modo siguiente:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).
A continuación, debe confirmarse el fallo y calibrarse el encóder absoluto.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F31501 (N, A) Encóder 1: Seguimiento posición Posición encóder fuera de banda de tolerancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Estando desconectado, el accionamiento/encóder ha sido desplazado un valor mayor de lo parametrizado en la banda de tolerancia. Puede que la referencia entre mecánica y encóder ya no exista.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Desviación respecto a la última posición del encóder en incrementos del valor absoluto.
El signo indica el sentido del desplazamiento.
Nota:
La desviación encontrada también se visualiza en r0477.
Ver también: p0413 (Reductor de medida Seguimiento de posición Banda de tolerancia), r0477 (Reductor de medida Diferencia de posición)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: El seguimiento de posición debe resetearse como sigue:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).

A continuación, debe confirmarse el fallo y, dado el caso, calibrarse el encóder absoluto (p2507).
Ver también: p0010, p2507

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31502 (N, A) Encóder 1: Encóder con reductor sin señales válidas

Valor de aviso: -
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El encóder con reductor ya no da señales válidas.
Ayuda: Hay que procurar que todos los encóders montados con reductor entreguen durante el servicio valores reales válidos.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31503 (N, A) Encóder 1: Seguimiento posición no se puede resetear

Valor de aviso: -
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El seguimiento de posición para el reductor de medida no se puede resetear.
Ayuda: El fallo debe eliminarse del modo siguiente:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).

A continuación, debe confirmarse el fallo y calibrarse el encóder absoluto.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A31700 Encóder 1: El test de efectividad no arroja el valor esperado

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit x = 1: El test de efectividad x ha fallado.
Ayuda: Cambiar el encóder.

N31800 (F) Encóder 1: Aviso agrupado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El encóder en el motor ha detectado como mínimo un fallo.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: Realizar una evaluación de los restantes avisos actuales presentes.

Reacción a F: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F31801 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ: Falta signo de actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F31802 (N, A) Encóder 1: Desbordamiento de segmento de tiempo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Desbordamiento de segmento de tiempo en encóder 1.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
9: Desbordamiento en el segmento de tiempo rápido (ciclo del regulador de intensidad).
10: Desbordamiento en el segmento de tiempo intermedio.
12: Desbordamiento en el segmento de tiempo lento.
999: Timeout al esperar SYNO (p. ej. retorno inesperado al régimen acíclico).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: Reducir la frecuencia del regulador de intensidad.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F31804 (N, A) Encóder 1: Error de suma de verificación

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR

Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Al leer la memoria de programa en el Sensor Module ha aparecido un error de suma de verificación.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memoria afectada.
xxxx: Diferencia entre la suma de verificación con POWER ON y la suma de verificación actual.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Sustituir el Sensor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31805 (N, A) Encóder 1: Suma de verificación en EPROM incorrecta

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Los datos de parámetros internos están dañados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
01: Error en acceso a EEPROM.
02: Número de bloques en EEPROM excesivo.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: Sustituir el módulo.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31806 (N, A) Encóder 1: Inicialización fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: Ha fallado la inicialización del encóder.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0, 1: Inicialización del encóder con motor en funcionamiento fallida (desviación de posición aproximada y posición fina en impulsos de encóder/4)
Bit 2: La adaptación de tensión central para pista A ha fallado.
Bit 3: La adaptación de tensión central para pista B ha fallado.
Bit 4: La adaptación de tensión central para entrada de aceleración ha fallado.
Bit 5: La adaptación de tensión central para pista Safety A ha fallado.
Bit 6: La adaptación de tensión central para pista Safety B ha fallado.
Bit 7: La adaptación de tensión central para pista C ha fallado.
Bit 8: La adaptación de tensión central para pista D ha fallado.
Bit 9: La adaptación de tensión central para pista R ha fallado.
Bit 10: La diferencia de las tensiones centrales entre A y B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 11: La diferencia de las tensiones centrales entre C y D es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 12: La diferencia de las tensiones centrales entre Safety A y Safety B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 13: La diferencia de las tensiones centrales entre A y Safety B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 14: La diferencia de las tensiones centrales entre B y Safety A es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 15: La desviación típica de las tensiones centrales encontradas es demasiado grande (> 0.3 V).
Bit 16: Error interno - Error en la lectura de un registro (CAFE).
Bit 17: Error interno - Error en la escritura de un registro (CAFE).
Bit 18: Error interno - Adaptación de tensión central no presente.
Bit 19: Error interno, acceso a ADC erróneo.
Bit 20: Error interno, no se ha encontrado ningún paso por cero.
Nota:
Bit 0, 1: hasta 6SL3055-0AA00-5*A0
Bit 2 ... 20: a partir de 6SL3055-0AA00-5*A1
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: Confirmar el fallo.
Si no se puede confirmar el fallo:
Bit 2 ... 9: comprobar la alimentación del encóder.
Bit 2 ... 14: Comprobar el cable correspondiente.
Bit 15 sin otros bits: comprobar la pista R, comprobar ajustes en p0404.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A31811 (F, N) Encóder 1: Número de serie de encóder modificado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha cambiado el número de serie de un encóder en motor síncrono. El cambio se comprueba sólo en caso de encóders con número de serie (p. ej., encóder EnDat) y motores para montaje incorporado (p. ej., p0300 = 401) o no listados (p0300 = 2).
Causa 1:
- Se ha cambiado el encóder.
Causa 2:
- Nueva puesta en marcha de un motor no listado, un motor para incorporar o un motor lineal.
Causa 3:
- Se ha cambiado el motor con encóder incorporado y calibrado.
Causa 4:
- El firmware se ha actualizado a una versión que comprueba el número de serie del encóder.
Nota:
Con regulación de posición el número de serie se adopta al iniciar la calibración (p2507 = 2).
Con encóder calibrado (p2507 = 3), se comprueba el número de serie para detectar posibles cambios; dado el caso se resetea la calibración (p2507 = 1).
Para inhibir la vigilancia del número de serie, hay que proceder del siguiente modo:
- Ajustar el siguiente número de serie para el juego de datos de encóder correspondiente: p0441= FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- Parametrizar F07414 con el tipo de aviso N (p2100, p2101).
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: Rel. a causa 1, 2:
Realizar un ajuste automático usando la rutina de identificación de la posición polar. Confirmar el fallo. Iniciar, ajustando p1990 = 1, la identificación de la posición polar. Seguidamente comprobar la correcta ejecución de la identificación de la posición polar.
SERVO:
Si se ha seleccionado en p1980 un método de identificación de la posición polar y en p0301 no se ha elegido un tipo de motor con encóder ajustado en fábrica, entonces se activa automáticamente p1990.
ó:
Activar el ajuste por medio de p0431. Con ello se adopta automáticamente el número de serie.
ó:
Realizar el ajuste mecánico del encóder. Adoptar, ajustando p0440 = 1, el nuevo número de serie.
Rel. a causa 3, 4:
Adoptar, ajustando p0440 = 1, el nuevo número de serie.
Reacción a F: NINGUNA (DES2, ENCÓDER)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F31812 (N, A) Encóder 1: Ciclo solicitado o tiempos RX/TX no soportados

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un ciclo solicitado por la Control Unit o los tiempos RX/TX no son soportados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: El ciclo de aplicación no es soportado.
1: El ciclo DRIVE-CLiQ no es soportado.
2: Insuficiente distancia entre los instantes RX y TX
3: Instante TX demasiado temprano

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31813 Encóder 1: Fallo de unidad lógica de hardware

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: el watchdog ALU se ha disparado.
Bit 1: ALU ha detectado errores de signos de actividad.
Ayuda: Cambiar el encóder.

F31820 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ: Telegrama con error

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex:
Error de CRC.
xx = 02 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex:
El telegrama recibido es prematuro.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31835 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el encóder afectado presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31836 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31837 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ: Componente con fallo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31845 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31850 (N, A) Encóder 1: Error de software interno en la evaluación de señales del encóder

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: POWER ON
Causa: Ha aparecido un error de software interno en el Sensor Module de encóder 1.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El segmento de tiempo de la tarea no prioritaria está bloqueado.
2: No está bien la suma de verificación en la memoria de código.
10000: La memoria OEM del encóder EnDat contiene datos incomprensibles.
11000 ... 11499: Datos de descripción de EEPROM erróneos.
11500 ... 11899: Datos de calibración de EEPROM erróneos.
11900 ... 11999: Datos de configuración de EEPROM erróneos.
16000: Inicialización de encóder DRIVE-CLiQ Aplicación errónea.
16001: Inicialización de encóder DRIVE-CLiQ ALU erróneo.
16002: Inicialización HISI/SISI de encóder DRIVE-CLiQ errónea.
16003: Inicialización Safety de encóder DRIVE-CLiQ errónea.
16004: Error de sistema interno de encóder DRIVE-CLiQ.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31851 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Falta signo de actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 1) afectado y la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.
Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31860 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Telegrama con error

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 1) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex = 17 dec:
Error CRC y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex = 01 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex = 02 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex = 19 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex = 03 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex = 20 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex = 04 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex = 21 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex = 05 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

xx = 16 hex = 22 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 06 hex = 06 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerda.
xx = 19 hex = 25 dec:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex = 09 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31885 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 1) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex = 26 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

Ayuda: - Comprobar la tensión de alimentación de los componentes afectados.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31886 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 1) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar si la versión del firmware del encóder (r0148) casa con la versión del firmware de la Control Unit (r0018).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31887 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado (Sensor Module para encóder 1) se ha detectado un error. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.
Ayuda: - Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31895 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica alterna de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 1) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31896 (N, A) Encóder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Propiedades de componente incoherentes

Valor de aviso: nº de componente: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Las propiedades del componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encóder 1) definido por el valor de fallo se han modificado de forma irregular respecto al estado reinante en el arranque. La causa puede ser p. ej. el cambio de un cable DRIVE-CLiQ o de un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nº de componente.
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- En caso de cambio de componente, usar sólo componentes iguales y, si es posible, versiones de firmware idénticas.
- Al cambiar un cable usar a ser posible otro que tenga la misma longitud (tener en cuenta la longitud máxima de cable).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31899 (N, A) Encóder 1: Fallo desconocido

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: En el Sensor Module para el encóder 1 ha aparecido un fallo que no puede ser interpretado por la Control Unit. Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del fallo.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de este nuevo fallo.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: - Cambiar el firmware en el Sensor Module por uno más antiguo (r0148).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A31902 (F, N) Encóder 1: Fallo de BUS SPI

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo al manejar el bus SPI interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A31903 (F, N) Encóder 1: Fallo de BUS I2C

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo al manejar el bus I2C interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F31905 (N, A) Encóder 1: Parametrización errónea

Valor de aviso: parámetro: %1, info adicional: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un parámetro del encóder 1 se ha reconocido como erróneo.
Puede que el tipo de encóder parametrizado no coincida con el conectado.
El parámetro afectado puede determinarse de la forma siguiente:
- Determinar el número del parámetro a partir del valor de fallo (r0949).
- Determinar el índice del parámetro (p0187).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = información adicional, xxxx = parámetros
yyyy = 0:
No hay más información disponible.
yyyy = 1:
Nivel HTL (p0405.1 = 0) combinado con Vigilancia pista A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) no es soportado por este componente.
yyyy = 2:
En p0400 se ha registrado un código para un encóder identificado, pero no se ha realizado ninguna identificación.
Inicie una nueva identificación de encóder.
yyyy = 3:
En p0400 se ha registrado un código para un encóder identificado, pero no se ha realizado ninguna identificación.
Seleccione en p0400 un encóder de lista con código < 10000.
yyyy = 4:
El encóder SSI (p0404.9 = 1) sin pista A/B no es soportado por este componente.
yyyy = 5:
En el encóder de señal rectangular, el valor en p4686 es mayor que en p0425.
yyyy = 6:
El encóder DRIVE-CLiQ no se puede utilizar con esta versión de firmware.
yyyy = 7:
En el encóder de señal rectangular la corrección Xreal1 (p0437.2) solo se admite en marcas cero equidistantes.
yyyy = 8:
La regla de medida utilizada no admite el paso entre polos del motor.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: - Comprobar que el tipo de encóder conectado coincide con el parametrizado.
- Corregir el parámetro definido por el valor de fallo (r0949) y p0187.
Para número de parámetro = 314:
- Comprobar el número de pares de polos y la relación del reductor de medida. El cociente entre el "nº de pares de polos" y la "relación del reductor de medida" debe ser menor o igual que 1000: ((r0313 * p0433)/p0432 <= 1000).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A31915 (F, N) Encóder 1: Error de configuración

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La configuración del encóder 1 es errónea.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: La reparametrización entre fallo/alarma no está permitida.
419: Con la resolución fina configurada Gx_XIST2, el encóder detecta una posición real absoluta máxima posible (r0483) que ya no puede representarse dentro de 32 bits.
Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
No realizar reparametrización entre fallo/alarma.
Rel. al valor de alarma = 419:
Reducir la resolución fina (p0419).
Reacción a F: NINGUNA (ENCÓDER, IASC/FRENODC)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F31916 (N, A) Encóder 1: Error al parametrizar

Valor de aviso: parámetro: %1, info adicional: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un parámetro del encóder 1 se ha reconocido como erróneo.
Puede que el tipo de encóder parametrizado no coincida con el conectado.
El parámetro afectado puede determinarse de la forma siguiente:
- Determinar el número del parámetro a partir del valor de fallo (r0949).
- Determinar el índice del parámetro (p0187).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro.
Nota:
El fallo sólo se emite en encóders con r0404.10 = 1 o r0404.11 = 1. Se corresponde con A31905 en encóders con r0404.10 = 0 y r0404.11 = 0.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: - Comprobar que el tipo de encóder conectado coincide con el parametrizado.
- Corregir el parámetro definido por el valor de fallo (r0949) y p0187.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F31916 (N, A) Encóder 1: Error al parametrizar

Valor de aviso: parámetro: %1, info adicional: %2
Objeto accto.: ENCODER
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un parámetro del encóder 1 se ha reconocido como erróneo.
Es posible que en el objeto de accionamiento ENCODER el tipo de encóder seleccionado (giratorio/lineal) no concuerde con el módulo de función ajustado (p0108.12).
El parámetro afectado puede determinarse de la forma siguiente:
- Determinar el número del parámetro a partir del valor de fallo (r0949).
- Determinar el índice del parámetro (p0187).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar que el tipo de encóder conectado coincide con el parametrizado.
- Corregir el parámetro definido por el valor de fallo (r0949) y p0187.
- Si en p0400/p0404 se ha seleccionado un encóder lineal, deberá estar activado el módulo de función "Encóder lineal" (r0108.12 = 1).
- Si en p0400/p0404 se ha seleccionado un encóder giratorio, no deberá estar activado el módulo de función "Encóder lineal" (r0108.12 = 0).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A31920 (F, N) Encóder 1: Fallo en sensor de temperatura

Valor de aviso: causa del fallo: %1, nº de canal: %2
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
yyxx hex: yy: Número de canal, xx: Causa del fallo
xx = 1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 ohmios).
xx = 2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 ohmios, KTY: R < 50 ohmios).
xx = Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)
Ayuda: - Comprobar si el cable al encóder es del tipo correcto y está bien conectado.
- Comprobar el sensor de temperatura seleccionado en p0600 a p0603.
- Sustituir el Sensor Module (fallo de hardware o datos de calibración erróneos).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31940 (F, N) Encóder 1: Estado de amarre erróneo del cabezal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El estado de amarre del cabezal es erróneo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nivel de señal del sensor S1.
Nota:
Un nivel de señal de 500 mV equivale a un valor de 500 dec.
Ayuda: - Comprobar herramienta de amarre.
- Comprobar la tolerancia y, en caso necesario, adaptarla (p5040).
- Comprobar los umbrales y, en caso necesario, adaptarlos (p5041).
- Comprobar el sensor analógico S1 y las conexiones.
Ver también: p5040 (Cabezal Umbrales de tensión Tolerancia), p5041 (Cabezal Umbrales de tensión)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A31999 (F, N) Encóder 1: Alarma desconocida

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: ENCODER, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el Sensor Module para el encóder 1 ha aparecido una alarma que no puede ser interpretada por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la alarma.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de esta nueva alarma.
Ver también: p0491 (Encóder en motor Reacción de fallo ENCODER)

Ayuda: - Cambiar el firmware en el Sensor Module por uno más antiguo (r0148).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F32100 (N, A) Encóder 2: Distancia entre marcas cero mal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
En encóders codificados por distancia, la distancia entre marcas de determina a partir de marcas cero reconocidas por pares. De ello resulta que, dependiendo de la formación de pares, una marca cero faltante puede no conducir a un fallo y, por ello, no tiene ningún efecto sobre el sistema.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Última distancia entre marcas cero medidas (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F32101 (N, A) Encóder 2: Marca cero perdida

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: Se ha sobrepasado la distancia entre marcas cero parametrizada multiplicada por 1,5.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de incrementos tras POWER ON o desde la última marca cero detectada (4 incrementos = 1 impulso del encóder).

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).
- Si p0437.1 está activo, comprobar p4686.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32103 (N, A) Encóder 2: Error de amplitud Pista R

Valor de aviso: pista R: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La amplitud de la señal de marca cero (pista R) en el encóder 2 no está dentro de la banda de tolerancia.
El error puede dispararse al superar el nivel de tensión unipolar (RP/RN) o al no alcanzar la amplitud diferencial.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = nivel de señal de la pista R (16 bits con signo)
Los umbrales de disparo del nivel de señal unipolar del encóder son < 1400 mV y > 3500 mV.
El umbral de disparo del nivel de señal diferencial del encóder es < -1600 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
El valor analógico del error de amplitud no es simultáneo al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
El valor de fallo puede representarse sólo entre -32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).

Ayuda:
- Comprobar el rango de velocidad, la respuesta en frecuencia (en amplitud) del dispositivo de medición puede ser insuficiente para el rango de velocidad.
- Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- Comprobar si la marca cero está conectada y si los cables de señal RP y RN no tienen los polos invertidos.
- Cambiar el cable al encóder.
- Si el disco codificado está sucio o presenta envejecimiento, sustituir la iluminación del encóder.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32110 (N, A) Encóder 2: Comunicación serie perturbada

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La transferencia del protocolo serie de comunicación entre encóder y módulo de evaluación tiene errores.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de alarma en protocolo de posición.
Bit 1: Nivel en reposo erróneo en la línea de datos.
Bit 2: El encóder no responde (no entrega bit de inicio antes de 50 ms).
Bit 3: La suma de verificación en el protocolo del encóder no casa con los datos.
Bit 4: Confirmación de encóder mal: El encóder ha malinterpretado la petición o no puede ejecutarla.
Bit 5: Fallo interno en el driver serie: Se ha solicitado una instrucción Mode ilegal.
Bit 6: Timeout en lectura cíclica.
Bit 8: Protocolo demasiado largo (p. ej. > 64 bits).
Bit 9: Búfer de recepción desbordado.
Bit 10: Error frame en lectura doble.
Bit 11: Error de paridad.
Bit 12: Nivel de línea de datos mal durante el tiempo del monoestable.
Bit 13: Línea de datos errónea.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
- Encóder defectuoso. F31111 puede que dé más detalles.
Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
- Tipo de encóder erróneo/cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
- Tipo de encóder erróneo/cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 4 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 5 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 6 = 1:
- Actualizar el firmware del Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 8 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.2).
Relativo a valor de fallo, bit 9 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 10 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.2, p0449).
Relativo a valor de fallo, bit 11 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0436).
Relativo a valor de fallo, bit 12 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.6).
Relativo a valor de fallo, bit 13 = 1:
- Comprobar línea de datos.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32111 (N, A) Encóder 2: Encóder absoluto EnDat Error interno

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La palabra de error del encóder EnDat ha entregado bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Fallo de la iluminación.
Bit 1: Amplitud de la señal demasiado pequeña.
Bit 2: Valor de posición erróneo.
Bit 3: Sobretensión alimentación encóder
Bit 4: Subtensión alimentación encóder
Bit 5: Sobreintensidad alimentación encóder
Bit 6: Es necesario cambiar de pila.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
Alimentación de 5 V no correcta.
Si se usa un SMC: Comprobar el cable entre encóder y SMC o cambiar éste.
Si se usa un encóder en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 4 = 1:
Alimentación de 5 V no correcta.
Si se usa un SMC: Comprobar el cable entre encóder y SMC o cambiar éste.
Si se usa un motor con DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 5 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 6 = 1:
Cambio de pila necesario (sólo en encóders con pila de respaldo).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32112 (N, A) Encóder 2: Bit de error seteado en protocolo serie

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: El encóder envía un bit de error seteado a través del protocolo serie.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de error en el protocolo de posición.
Ayuda: Con valor de fallo, bit 0 = 1:
En un encóder EnDat, es posible que F31111 aporte más detalles.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32115 (N, A) Encóder 2: Error de amplitud en pista A ó B (A^2 + B^2)

Valor de aviso: pista A: %1, pista B: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2) en el encóder 2 supera la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 230 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 750 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). Sin embargo, el umbral de disparo es < 1070 mV y > 3582 mV.
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
En sistemas de medida sin cojinetes propios se aplica:
- Comprobar el ajuste del captador y el de los cojinetes de la corona de medida.
En sistemas de medida con cojinetes propios se aplica:
- Comprobar que no se ejerza ninguna fuerza axial sobre la carcasa del encóder.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32116 (N, A) Encóder 2: Vigilancia de error de amplitud en pista A + B

Valor de aviso: amplitud: %1, ángulo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La amplitud de las señales rectificadas A y B del encóder y la amplitud de la raíz de A^2 + B^2 del encóder 2 no están dentro de la banda de tolerancia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 176 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 955 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32117 (N, A) Encóder 2: Inversión señal A/B/R errónea

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En un encóder de señal rectangular (bipolar, double ended), las señales A*, B* y R* no están invertidas respecto a las señales A, B y R.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 ... 15: Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Bit 16: Error en pista A.
Bit 17: Error en pista B.
Bit 18: Error en pista R.
Nota:
Con SMC30 (sólo referencias 6SL3055-0AA00-5CA0 y 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32 y CU310 es aplicable:
Se utiliza un encóder rectangular sin pista R y la vigilancia de pista (p0405.2 = 1) está activada.

Ayuda: - Comprobar encóder/cable.
- ¿Entrega el encóder señales y sus inversas?
Nota:
Con SMC30 (sólo referencias 6SL3055-0AA00-5CA0 y 6SL3055-0AA00-5CA1) es aplicable:
- Comprobar el ajuste de p0405 (p0405.2 = 1 solo es posible si el encóder se ha conectado a X520).
Con un encóder de señal rectangular sin pista R, hay que ajustar los siguientes puentes en la conexión a X520 (SMC30) o X23 (CUA32, CU310):
- Pin 10 (señal de referencia R) <--> Pin 7 (masa alimentación encóder)
- Pin 11 (señal de referencia R invertida) <--> Pin 4 (alimentación encóder)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32118 (N, A) Encóder 2: Diferencia de velocidad fuera de tolerancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: En un encóder HTL/TTL, la diferencia de velocidad entre varios ciclos de muestreo ha superado el valor en p0492.
La modificación de la velocidad real (o del promedio de velocidad, dado el caso) se vigila en el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: p0492

Ayuda: - Buscar interrupciones en el cable al taco.
- Comprobar la pantalla del cable del taco.
- Aumentar eventualmente la diferencia máxima de velocidad por cada ciclo de muestreo (p0492).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32120 (N, A) Encóder 2: Alimentación errónea

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: Se ha detectado un fallo en la alimentación del encóder 2.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Subtensión en línea Sense.
Bit 1: Sobreintensidad en alimentación de encóder.
Bit 2: Sobreintensidad en alimentación de encóder en línea Excitación de resólver negativa.
Bit 3: Sobreintensidad en alimentación de encóder en línea Excitación de resólver positiva.
Nota:
Si se confunden los cables a encóder 6FX2002-2EQ00-.... y 6FX2002-2CH00-.... esto puede destruir el encóder porque están girados los pines de la tensión de empleo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Comprobar las uniones por conector del cable al encóder.
- SMC30: Comprobar la parametrización (p0404.22).

Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32121 (N, A) Encóder 2: Posición aproximada mal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: El módulo detecta un error al medir el valor real.
Debido a este error puede suponerse que el sistema de medida del valor real entrega una posición errónea.
Ayuda: Cambiar el motor con DRIVE-CLiQ o bien el Sensor Module correspondiente.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32122 Encóder 2: Tensión de alimentación interna errónea

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La tensión de referencia interna del ASIC para el encóder 2 es errónea.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de referencia errónea.
2: Subtensión interna.
3: Sobretensión interna.
Ayuda: Cambiar el motor con DRIVE-CLiQ o bien el Sensor Module correspondiente.

F32123 (N, A) Encóder 2: Nivel de señal A/B unipolar fuera de tolerancia

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El nivel unipolar (AP/AN o BP/BN) del encóder 2 está fuera de la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: AP o AN fuera de la tolerancia.
Bit 16 = 1: BP o BN fuera de la tolerancia.
Los niveles de señal del encóder unipolar deben tener un valor nominal del orden de 2500 mV +/- 500 mV.
Sin embargo, los umbrales de disparo son < 1700 mV y > 3300 mV.
Nota:
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables a encóder y las pantallas para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- Comprobar la ausencia de cortocircuito a masa o la tensión de empleo en el cable de señal.
- Cambiar el cable al encóder.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32125 (N, A) Encóder 2: Error de amplitud Pista A o B saturada

Valor de aviso: pista A: %1, pista B: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La amplitud de la pista A o B en el encóder 2 supera la banda de tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es > 750 mV. La saturación del convertidor A/D provoca también este fallo.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). El umbral de disparo es > 3582 mV.
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32126 (N, A) Encóder 2: Amplitud AB demasiado alta

Valor de aviso: amplitud: %1, ángulo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2 o |A| + |B|) en el encóder 2 supera la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ángulo
xxxx = Amplitud, es decir, raíz de A^2 + B^2 (16 bits sin signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es (|A| + |B|) > 1120 mV o la raíz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 299A hex = 10650 dec.
Un ángulo 0 ... FFFF hex equivale a 0 ... 360 grados en posición fina. El grado cero está en el paso negativo por cero de la pista B.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32129 (N, A) Encóder 2: Diferencia de posición sensor Hall/pista C/D y pista A/B excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: El error de la pista C/D es superior a +/-15 ° mecánicos o +/-60 ° eléctricos, o bien el error en las señales Hall es mayor que +/-60 ° eléctricos.
Un período de la pista C/D equivale a 360 ° mecánicos.
Un período de las señales Hall equivale a 360 ° eléctricos.
La vigilancia responde p. ej. si los sensores Hall se conectaron como sustituto de pista C/D con sentido de giro erróneo o entregan valores demasiados imprecisos.
Tras la sincronización en fino por una marca de referenciar (ó 2 marcas de referencia en encóders codificados por distancia) ya no se señaliza este fallo sino la alarma A32429.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Para pista C/D es aplicable:
Desviación medida como ángulo mecánico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Para señales Hall es aplicable:
Desviación medida como ángulo eléctrico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Ayuda:
- Pista C ó D no conectada.
- Corregir el sentido de giro del sensor Hall eventualmente conectado como sustituto de la pista C/D.
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar la calibración mecánica del sensor Hall.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32130 (N, A) Encóder 2: Marca cero y posición de sincronización aprox. están mal

Valor de aviso: desviación ángulo eléctrico: %1, ángulo mecánico: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: Tras la inicialización de la posición polar con la pista C/D, las señales Hall o la identificación de la posición polar, la marca cero ha sido detectada fuera del rango permitido. En encóders codificados por distancia la prueba se realiza después de rebasar 2 marcas cero. No se realiza la sincronización en fino.
En caso de inicialización vía pista C/D (p0404), se comprueba si la marca cero aparece en un rango angular de +/-18 ° mecánicos.
En caso de inicialización vía sensores Hall (p0404) o identificación de la posición polar (p1982), se comprueba si la marca cero aparece en un rango angular de +/-60 ° eléctricos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posición de marca cero mecánica encontrada (sólo útil para pista C/D).
xxxx: Desviación de la marca cero respecto a la posición esperada, expresada como ángulo eléctrico.
Normalización: 32768 dec = 180 °
Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- En caso de sensor Hall aplicado como reemplazo de pista C/D, controlar la conexión.
- Controlar la conexión de la pista C o la pista D.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32131 (N, A) Encóder 2: Desviación posición absoluta/ incremental excesiva

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: Encóder absoluto:
En la lectura cíclica de la posición absoluta se ha determinado una diferencia demasiado grande respecto a la posición incremental. La posición absoluta leída se desecha.
Límite para la desviación:
- Encóder EnDat: La entrega el encóder y vale como mínimo 2 cuadrantes (p. ej. EQI 1325 > 2 cuadrantes, EQN 1325 > 50 cuadrantes).
- Otros encóders: 15 impulsos = 60 cuadrantes.
Encóder incremental:
Al sobrepasarse el impulso cero se ha detectado una desviación en la posición incremental.
Para marcas cero equidistantes es aplicable:
- La primera marca cero sobrepasada suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Las demás marcas cero deben estar a n veces la distancia de la primera marca cero.
Para marcas cero codificadas por distancia es aplicable:
- El primer par de marcas cero suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Los demás pares de marcas cero deben estar a la distancia esperada respecto del primer par de marcas cero.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Desviación en cuadrantes (1 impulso = 4 cuadrantes).

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Disco codificado sucio o campos magnéticos intensos en el entorno.
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F32135 Encóder 2: Error al determinar la posición

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El encóder DRIVE-CLiQ ofrece bit a bit información adicional de estado en una palabra de estado/error interna. Una parte de estos bits produce el disparo de este fallo. Otros bits son indicadores de estado. La palabra de estado/error se muestra en el valor de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: F1 (indicador de estado Safety)
Bit 1: F2 (indicador de estado Safety)
Bit 2: Iluminación (reservado)
Bit 3: Amplitud de señal (reservado)
Bit 4: Valor de posición (reservado)
Bit 5: Sobretensión (reservado)
Bit 6: Subtensión (reservado)
Bit 7: Sobreintensidad (reservado)
Bit 8: Pila (reservado)
Bit 16: Iluminación (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitud de señal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posición monovuelta 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobreintensidad (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Rebase de temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posición monovuelta 2 (indicador de estado Safety)
Bit 24: Sistema monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posición multivuelta 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posición multivuelta 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Fuera de rango multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Pila multivuelta (reservado)

Ayuda: Cambiar el encóder DRIVE-CLiQ.

F32136 Encóder 2: Error al determinar la información multivuelta

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: El encóder DRIVE-CLiQ ofrece bit a bit información adicional de estado en una palabra de estado/error interna. Una parte de estos bits produce el disparo de este fallo. Otros bits son indicadores de estado. La palabra de estado/error se muestra en el valor de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: F1 (indicador de estado Safety)
Bit 1: F2 (indicador de estado Safety)
Bit 2: Iluminación (reservado)
Bit 3: Amplitud de señal (reservado)
Bit 4: Valor de posición (reservado)
Bit 5: Sobretensión (reservado)
Bit 6: Subtensión (reservado)
Bit 7: Sobreintensidad (reservado)
Bit 8: Pila (reservado)
Bit 16: Iluminación (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitud de señal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posición monovuelta 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobreintensidad (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Rebase de temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Bit 23: Posición monovuelta 2 (indicador de estado Safety)
Bit 24: Sistema monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posición multivuelta 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posición multivuelta 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Fuera de rango multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Pila multivuelta (reservado)

Ayuda: Cambiar el encóder DRIVE-CLiQ.

F32137 Encóder 2: Error interno al determinar la posición

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: Cambiar el encóder.

F32138 Encóder 2: Error interno al determinar la información multivuelta

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Sólo para diagnóstico de fallos en SIEMENS.
Ayuda: Cambiar el encóder.

F32150 (N, A) Encóder 2: Inicialización mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: Una de las funciones del encóder ajustada en p0404 funciona incorrectamente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Función perturbada del encóder.
La asignación de bits equivale a la de p0404 (p. ej. Bit 5 seteado: error pista C/D).
Ayuda: - Comprobar el correcto ajuste de p0404.
- Comprobar el tipo de encóder utilizado (incremental/absoluto) y el cable al encóder en SMCxx.
- Considerar otros avisos de fallo de fallo que describan detalladamente el problema.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32151 (N, A) Encóder 2: Velocidad encóder para inicialización excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La velocidad dada por el encóder durante la inicialización del Sensor Module es demasiado alta.
Ayuda: Reducir adecuadamente la velocidad del encóder durante la inicialización.
En caso necesario, desconectar la vigilancia (p0437.29).
Ver también: p0437 (Configuración avanzada de Sensor Module)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32160 (N, A) Encóder 2: El canal A del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4673).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).
Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4673).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32161 (N, A) Encóder 2: El canal B del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4675).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).
Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4675).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32163 (N, A) Encóder 2: El valor de posición del sensor analógico supera el límite

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: El valor de posición ha sobrepasado el rango admisible de -0.5 ... +0.5.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Valor de posición del sensor LVDT.
2: Valor de posición de la característica de encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la relación de transmisión LVDT (p4678).
- Comprobar la conexión de la señal de referencia a la pista B.

Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el coeficiente de la característica (p4663 ... p4666).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A32400 (F, N) Encóder 2: Umbral de alarma Distancia entre marcas cero mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
En encóders codificados por distancia, la distancia entre marcas de determina a partir de marcas cero reconocidas por pares. De ello resulta que, dependiendo de la formación de pares, una marca cero faltante puede no conducir a un fallo y, por ello, no tiene ningún efecto sobre el sistema.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Última distancia entre marcas cero medidas (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.
Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32401 (F, N) Encóder 2: Umbral de alarma Marca cero perdida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha sobrepasado la distancia entre marcas cero parametrizada multiplicada por 1,5.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de incrementos tras POWER ON o desde la última marca cero detectada (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32405 (N, A) Encóder 2: Temperatura en evaluación de encóder no permitida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La evaluación de señales del encóder en un motor con DRIVE-CLiQ ha detectado una temperatura no permitida.
El umbral de fallo está en 125 °C.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Temperatura medida en módulo, en 0.1 °C.
Ayuda: Reducir la temperatura ambiente en la conexión DRIVE-CLiQ del motor.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A32407 (F, N) Encóder 2: Límite de ganancia alcanzado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder ha alcanzado uno de sus límites de ganancia. Se recomienda un servicio técnico.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Señales incrementales
3: Pista absoluta
4: Conexión de código
Ayuda: Realizar servicio técnico. Dado el caso, sustituir el encóder.
Nota:
El exceso de ganancia actual de un encóder se puede visualizar mediante r4651.
Ver también: p4650 (Encóder Exceso de ganancia Número de componente), r4651 (Encóder Exceso de ganancia)
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32410 (F, N) Encóder 2: Comunicación serie

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La transferencia del protocolo serie de comunicación entre encóder y módulo de evaluación tiene errores.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de alarma en protocolo de posición.
Bit 1: Nivel en reposo erróneo en la línea de datos.
Bit 2: El encóder no responde (no entrega bit de inicio antes de 50 ms).
Bit 3: La suma de verificación en el protocolo del encóder no casa con los datos.
Bit 4: Confirmación de encóder mal: El encóder ha malinterpretado la petición o no puede ejecutarla.
Bit 5: Fallo interno en el driver serie: Se ha solicitado una instrucción Mode ilegal.
Bit 6: Timeout en lectura cíclica.
Bit 8: Protocolo demasiado largo (p. ej. > 64 bits).
Bit 9: Búfer de recepción desbordado.
Bit 10: Error frame en lectura doble.
Bit 11: Error de paridad.
Bit 12: Nivel de línea de datos mal durante el tiempo del monoestable.
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar el encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32411 (F, N) Encóder 2: Encóder EnDat señaliza alarma

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La palabra de error del encóder EnDat contiene bits de alarma seteados.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Frecuencia rebasada (velocidad excesiva).
Bit 1: Temperatura rebasada.
Bit 2: Reserva de regulación de iluminación sobrepasada.
Bit 3: Pila descargada.
Bit 4: Punto de referencia sobrepasado.
Ayuda: Cambiar el encóder.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32412 (F, N) Encóder 2: Bit de error seteado en protocolo serie

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder envía un bit de error seteado a través del protocolo serie.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de error en el protocolo de posición.
Bit 1: Bit de alarma en protocolo de posición.
Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar el encóder.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32414 (F, N) Encóder 2: Error de amplitud en pista C ó D (C^2 + D^2)

Valor de aviso: pista C: %1, pista D: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La amplitud (C^2 + D^2) de la pista C o D del encóder o de las señales Hall no está en la banda de tolerancia.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista D (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista C (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 230 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 750 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Si la amplitud no está dentro de la banda de tolerancia, entonces puede usarse para inicializar la posición de arranque.

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
- Comprobar la caja del sensor Hall.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

N32415 (F, A) Encóder 2: Alarma de amplitud en pista A ó B (A^2 + B^2)

Valor de aviso: amplitud: %1, ángulo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2) en el encóder 2 supera la tolerancia permitida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ángulo
xxxx = Amplitud, es decir, raíz de A^2 + B^2 (16 bits sin signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 300 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder).
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 299A hex = 10650 dec.
Un ángulo 0 ... FFFF hex equivale a 0 ... 360 grados en posición fina. El grado cero está en el paso negativo por cero de la pista B.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). El umbral de disparo es < 1414 mV (1,0 Vef).
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.

Ayuda:
- Comprobar el rango de velocidad; la respuesta en frecuencia (en amplitud) del dispositivo de medición es insuficiente para el rango de velocidad.
- Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Probar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
- Si el disco codificado está sucio o presenta envejecimiento, sustituir la iluminación del encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A32418 (F, N) Encóder 2: Diferencia de velocidad por tiempo de muestreo superada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En un encóder HTL/TTL, la diferencia de velocidad entre dos ciclos de muestreo ha superado el valor en p0492.
La modificación de la velocidad real (o del promedio de velocidad, dado el caso) se vigila en el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: p0492
Ayuda: - Buscar interrupciones en el cable al taco.
- Comprobar la pantalla del cable del taco.
- Dado el caso, incrementar el ajuste de p0492.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32419 (F, N) Encóder 2: Pista A o B fuera de tolerancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La corrección de amplitudes, fases u offset para la pista A o B está en el límite.
Corrección de error de amplitud: Amplitud B / Amplitud A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 grados ó >96 grados
SMC20: Corrección offset: +/-140 mV
SMC10: Corrección offset: +/-650 mV
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
xxxx1: Mínimo de corrección de offset pista B
xxxx2: Máximo de corrección de offset pista B
xxx1x: Mínimo de corrección de offset pista A
xxx2x: Máximo de corrección de offset pista A
xx1xx: Mínimo de corrección de amplitud pista B/A
xx2xx: Máximo de corrección de amplitud pista B/A
x1xxx: Mínimo de la corrección de error de fase
x2xxx: Máximo de la corrección de error de fase
1xxxx: Mínimo de corrección cúbica
2xxxx: Máximo de corrección cúbica
Ayuda: - Comprobar las tolerancias mecánicas de montaje en encóders sin cojinetes propios (p. ej. encóder de corona dentada).
- Comprobar las uniones por conector (también las resistencias de paso).
- Comprobar las señales del encóder.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32421 (F, N) Encóder 2: Posición aproximada mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha detectado un fallo en la captación de valor real. Debido a este error puede suponerse que el sistema de medida del valor real entrega una posición errónea.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
3: La posición absoluta del protocolo serie y la pista A/B se diferencian en medio impulso del encóder. La posición absoluta debe tener su origen en el cuadrante en el que ambas pistas son negativas. En caso de fallo la posición puede ser errónea en un impulso de encóder.

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 3:
- En caso necesario, ponerse en contacto con el fabricante si se trata de un encóder estándar con cable.
- Corregir la asignación de las pistas al valor de posición transferido de serie. Para ello deben conectarse las dos pistas invertidas en el Sensor Module (permutar A con A* y B con B*), o controlar el offset de cero de la posición en caso de encóder programable.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32422 (F, N) Encóder 2: Número de impulsos Encóder rectangular fuera de banda de tolerancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
Con encóder rectangular activado, corrección número de impulsos y error reparametrizado 31131, se produce esta alarma cuando el acumulador contiene valores mayores que p4683 o p4684.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóder giratorio).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Impulsos diferenciales acumulados en impulsos de encóder.

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32429 (F, N) Encóder 2: Diferencia de posición sensor Hall/pista C/D y pista A/B excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: El error de la pista C/D es superior a +/-15 ° mecánicos o +/-60 ° eléctricos, o bien el error en las señales Hall es mayor que +/-60 ° eléctricos.
Un período de la pista C/D equivale a 360 ° mecánicos.
Un período de las señales Hall equivale a 360 ° eléctricos.
La vigilancia responde p. ej. si los sensores Hall se conectaron como sustituto de pista C/D con sentido de giro erróneo o entregan valores demasiados imprecisos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Para pista C/D es aplicable:
Desviación medida como ángulo mecánico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Para señales Hall es aplicable:
Desviación medida como ángulo eléctrico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).

Ayuda:
- Pista C ó D no conectada.
- Corregir el sentido de giro del sensor Hall eventualmente conectado como sustituto de la pista C/D.
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar la calibración mecánica del sensor Hall.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32431 (F, N) Encóder 2: Desviación posición absoluta/ incremental excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al sobrepasarse el impulso cero se ha detectado una desviación en la posición incremental.
Para marcas cero equidistantes es aplicable:
- La primera marca cero sobrepasada suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Las demás marcas cero deben estar a n veces la distancia de la primera marca cero.
Para marcas cero codificadas por distancia es aplicable:
- El primer par de marcas cero suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Los demás pares de marcas cero deben estar a la distancia esperada respecto del primer par de marcas cero.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Desviación en cuadrantes (1 impulso = 4 cuadrantes).
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Eliminar suciedad del disco codificado o campos magnéticos intensos.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32432 (F, N) Encóder 2: Desviación corregida adaptación de posición del rotor

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En la pista A/B se han perdido impulsos o se han contado demasiados. La corrección de estos impulsos se está ejecutando actualmente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Última diferencia medida entre marcas cero en incrementos (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar frecuencia límite del encóder.
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32442 (F, N) Encóder 2: Tensión de pila Prealarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder utiliza una pila para guardar la información multivuelta en estado desconectado. La tensión de la pila ya no es suficiente para seguir almacenando en búfer la información multivuelta.
Ayuda: Sustituir la pila.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32443 (F, N) Encóder 2: Nivel de señal CD unipolar fuera de la especificación

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El nivel unipolar (CP/CN o DP/DN) del encóder 2 está fuera de la tolerancia permitida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: CP o CN fuera de la tolerancia.
Bit 16 = 1: DP o DN fuera de la tolerancia.
Los niveles de señal del encóder unipolar deben tener un valor nominal del orden de 2500 mV +/- 500 mV.
Sin embargo, los umbrales de disparo son < 1700 mV y > 3300 mV.
Nota:
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- ¿Están las pistas C/D correctamente conectadas (se han invertido los cables de señal CP con CN o DP con DN)?
- Cambiar el cable al encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32460 (N) Encóder 2: El canal A del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado en p4673.
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4673).
Rel. al valor de alarma = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32461 (N) Encóder 2: El canal B del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4675).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4675).
Rel. al valor de alarma = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32462 (N) Encóder 2: Sensor analógico Ningún canal activo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Los canales A y B no están activados en el sensor analógico.
Ayuda: - Activar el canal A y/o el canal B (p4670).
- Comprobar la configuración del encóder (p0404.17).
Ver también: p4670 (Sensor analógico Configuración)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32463 (N) Encóder 2: El valor de posición del sensor analógico supera el límite

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El valor de posición ha sobrepasado el rango admisible de -0.5 ... +0.5.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Valor de posición del sensor LVDT.
2: Valor de posición de la característica de encóder.
Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la relación de transmisión LVDT (p4678).
- Comprobar la conexión de la señal de referencia a la pista B.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el coeficiente de la característica (p4663 ... p4666).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32470 (F, N) Encóder 2: Suciedad detectada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En la interfaz alternativa del sistema de encóder en Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) se avisa de la suciedad del encóder mediante la señal 0 al borne X521.7.
Ayuda: - Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32500 (N, A) Encóder 2: Seguimiento posición Rango de desplazamiento sobrepasado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El accionamiento/encóder ha superado, para el eje lineal configurado sin corrección del módulo, el rango de desplazamiento máximo posible. El valor puede leerse en p0412 y se interpreta como cantidad de vueltas del motor.
Si p0411.0 = 1, el margen de desplazamiento máximo se define como 64 veces (+/- 32 veces) p0421 en el eje lineal configurado.
Si p0411.3 = 1, el margen de desplazamiento máximo está predefinido al valor más alto posible en el eje lineal configurado y equivale a +/-p0412/2 (redondeado a números enteros de revoluciones). El valor más alto posible depende del número de impulsos (p0408) y de la resolución fina (p0419).

Ayuda: El fallo debe eliminarse del modo siguiente:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).

A continuación, debe confirmarse el fallo y calibrarse el encóder absoluto.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F32501 (N, A) Encóder 2: Seguimiento posición Posición encóder fuera de banda de tolerancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Estando desconectado, el accionamiento/encóder ha sido desplazado un valor mayor de lo parametrizado en la banda de tolerancia. Puede que la referencia entre mecánica y encóder ya no exista.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Desviación respecto a la última posición del encóder en incrementos del valor absoluto.
El signo indica el sentido del desplazamiento.
Nota:
La desviación encontrada también se visualiza en r0477.
Ver también: p0413 (Reductor de medida Seguimiento de posición Banda de tolerancia), r0477 (Reductor de medida Diferencia de posición)

Ayuda: El seguimiento de posición debe resetearse como sigue:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).

A continuación, debe confirmarse el fallo y, dado el caso, calibrarse el encóder absoluto (p2507).
Ver también: p0010, p2507

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F32502 (N, A) Encóder 2: Encóder con reductor sin señales válidas

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El encóder con reductor ya no da señales válidas.

Ayuda: Hay que procurar que todos los encóders montados con reductor entreguen durante el servicio valores reales válidos.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32503 (N, A) Encóder 2: Seguimiento posición no se puede resetear

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El seguimiento de posición para el reductor de medida no se puede resetear.
Ayuda: El fallo debe eliminarse del modo siguiente:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).
A continuación, debe confirmarse el fallo y calibrarse el encóder absoluto.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A32700 Encóder 2: El test de efectividad no arroja el valor esperado

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit x = 1: El test de efectividad x ha fallado.
Ayuda: Cambiar el encóder.

N32800 (F) Encóder 2: Aviso agrupado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder en el motor ha detectado como mínimo un fallo.
Ayuda: Evaluación de los restantes avisos actuales.

Reacción a F: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F32801 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ: Falta signo de actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.
Ayuda: - Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32802 (N, A) Encóder 2: Desbordamiento de segmento de tiempo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Desbordamiento de segmento de tiempo en encóder 2.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
9: Desbordamiento en el segmento de tiempo rápido (ciclo del regulador de intensidad).
10: Desbordamiento en el segmento de tiempo intermedio.
12: Desbordamiento en el segmento de tiempo lento.
999: Timeout al esperar SYNO (p. ej. retorno inesperado al régimen acíclico).
Ayuda: Reducir la frecuencia del regulador de intensidad.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32804 (N, A) Encóder 2: Error de suma de verificación

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Al leer la memoria de programa en el Sensor Module ha aparecido un error de suma de verificación.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memoria afectada.
xxxx: Diferencia entre la suma de verificación con POWER ON y la suma de verificación actual.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Sustituir el Sensor Module.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32805 (N, A) Encóder 2: Suma de verificación en EPROM incorrecta

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Los datos de parámetros internos están dañados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
01: Error en acceso a EEPROM.
02: Número de bloques en EEPROM excesivo.
Ayuda: Sustituir el módulo.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32806 (N, A) Encóder 2: Inicialización fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Ha fallado la inicialización del encóder.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0, 1: Inicialización del encóder con motor en funcionamiento fallida (desviación de posición aproximada y posición fina en impulsos de encóder/4)
Bit 2: La adaptación de tensión central para pista A ha fallado.
Bit 3: La adaptación de tensión central para pista B ha fallado.
Bit 4: La adaptación de tensión central para entrada de aceleración ha fallado.
Bit 5: La adaptación de tensión central para pista Safety A ha fallado.
Bit 6: La adaptación de tensión central para pista Safety B ha fallado.
Bit 7: La adaptación de tensión central para pista C ha fallado.
Bit 8: La adaptación de tensión central para pista D ha fallado.
Bit 9: La adaptación de tensión central para pista R ha fallado.
Bit 10: La diferencia de las tensiones centrales entre A y B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 11: La diferencia de las tensiones centrales entre C y D es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 12: La diferencia de las tensiones centrales entre Safety A y Safety B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 13: La diferencia de las tensiones centrales entre A y Safety B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 14: La diferencia de las tensiones centrales entre B y Safety A es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 15: La desviación típica de las tensiones centrales encontradas es demasiado grande (> 0.3 V).
Bit 16: Error interno - Error en la lectura de un registro (CAFE).
Bit 17: Error interno - Error en la escritura de un registro (CAFE).
Bit 18: Error interno - Adaptación de tensión central no presente.
Bit 19: Error interno, acceso a ADC erróneo.
Bit 20: Error interno, no se ha encontrado ningún paso por cero.
Nota:
Bit 0, 1: hasta 6SL3055-0AA00-5*A0
Bit 2 ... 20: a partir de 6SL3055-0AA00-5*A1

Ayuda: Confirmar el fallo.
Si no se puede confirmar el fallo:
Bit 2 ... 9: comprobar la alimentación del encóder.
Bit 2 ... 14: Comprobar el cable correspondiente.
Bit 15 sin otros bits: comprobar la pista R, comprobar ajustes en p0404.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32811 (N, A) Encóder 2: Número de serie de encóder modificado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha cambiado el número de serie del encóder. El cambio sólo se detecta en sensores con número de serie (p.ej. encóders EnDat).
- Se ha cambiado el encóder.
Nota:
Con regulación de posición el número de serie se adopta al iniciar la calibración (p2507 = 2).
Con encóder calibrado (p2507 = 3), se comprueba el número de serie para detectar posibles cambios; dado el caso se resetea la calibración (p2507 = 1).
Para inhibir la vigilancia del número de serie, hay que proceder del siguiente modo:
- Ajustar el siguiente número de serie para el juego de datos de encóder correspondiente: p0441= FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Ayuda: Realizar el ajuste mecánico del encóder. Adoptar, ajustando p0440 = 1, el nuevo número de serie.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32812 (N, A) Encóder 2: Ciclo solicitado o tiempos RX/TX no soportados

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un ciclo solicitado por la Control Unit o los tiempos RX/TX no son soportados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: El ciclo de aplicación no es soportado.
1: El ciclo DRIVE-CLiQ no es soportado.
2: Insuficiente distancia entre los instantes RX y TX
3: Instante TX demasiado temprano
Ayuda: Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32813 Encóder 2: Fallo de unidad lógica de hardware

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: el watchdog ALU se ha disparado.
Bit 1: ALU ha detectado errores de signos de actividad.
Ayuda: Cambiar el encóder.

F32820 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ: Telegrama con error

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex:
Error de CRC.
xx = 02 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex:
El telegrama recibido es prematuro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32835 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el encóder afectado presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32836 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32837 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ: Componente con fallo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32845 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32850 (N, A) Encóder 2: Error de software interno en la evaluación de señales del encóder

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: POWER ON
Causa: Ha aparecido un error de software interno en el Sensor Module de encóder 2.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El segmento de tiempo de la tarea no prioritaria está bloqueado.
2: No está bien la suma de verificación en la memoria de código.
10000: La memoria OEM del encóder EnDat contiene datos incomprensibles.
11000 ... 11499: Datos de descripción de EEPROM erróneos.
11500 ... 11899: Datos de calibración de EEPROM erróneos.
11900 ... 11999: Datos de configuración de EEPROM erróneos.
16000: Inicialización de encóder DRIVE-CLiQ Aplicación errónea.
16001: Inicialización de encóder DRIVE-CLiQ ALU erróneo.
16002: Inicialización HISI/SISI de encóder DRIVE-CLiQ errónea.
16003: Inicialización Safety de encóder DRIVE-CLiQ errónea.
16004: Error de sistema interno de encóder DRIVE-CLiQ.
Ayuda:
- Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32851 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Falta signo de actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 2) afectado y la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.
Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32860 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Telegrama con error

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 2) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex = 17 dec:
Error CRC y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex = 01 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex = 02 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex = 19 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex = 03 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex = 20 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex = 04 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex = 21 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex = 05 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 16 hex = 22 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

xx = 06 hex = 06 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerda.
xx = 19 hex = 25 dec:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex = 09 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32885 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 2) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex = 26 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

Ayuda: - Comprobar la tensión de alimentación de los componentes afectados.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32886 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 2) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32887 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado (Sensor Module para encóder 2) se ha detectado un error. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.
Ayuda: - Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32895 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica alterna de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 2) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32896 (N, A) Encóder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Propiedades de componente incoherentes

Valor de aviso: nº de componente: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Las propiedades del componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encóder 2) definido por el valor de fallo se han modificado de forma irregular respecto al estado reinante en el arranque. La causa puede ser p. ej. el cambio de un cable DRIVE-CLiQ o de un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nº de componente.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- En caso de cambio de componente, usar sólo componentes iguales y, si es posible, versiones de firmware idénticas.
- Al cambiar un cable usar a ser posible otro que tenga la misma longitud (tener en cuenta la longitud máxima de cable).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F32899 (N, A) Encóder 2: Fallo desconocido

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: En el Sensor Module para el encóder 2 ha aparecido un fallo que no puede ser interpretado por la Control Unit. Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del fallo.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de este nuevo fallo.
Ayuda: - Cambiar el firmware en el Sensor Module por uno más antiguo (r0148).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A32902 (F, N) Encóder 2: Fallo de BUS SPI

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo al manejar el bus SPI interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32903 (F, N) Encóder 2: Fallo de BUS I2C

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo al manejar el bus I2C interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F32905 (N, A) Encóder 2: Parametrización errónea

Valor de aviso: parámetro: %1, info adicional: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un parámetro del encóder 2 se ha reconocido como erróneo.
Puede que el tipo de encóder parametrizado no coincida con el conectado.
El parámetro afectado puede determinarse de la forma siguiente:
- Determinar el número del parámetro a partir del valor de fallo (r0949).
- Determinar el índice del parámetro (p0187).

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = información adicional, xxxx = parámetros
yyyy = 0:
No hay más información disponible.
yyyy = 1:
Nivel HTL (p0405.1 = 0) combinado con Vigilancia pista A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) no es soportado por este componente.
yyyy = 2:
En p0400 se ha registrado un código para un encóder identificado, pero no se ha realizado ninguna identificación. Inicie una nueva identificación de encóder.
yyyy = 3:
En p0400 se ha registrado un código para un encóder identificado, pero no se ha realizado ninguna identificación. Seleccione en p0400 un encóder de lista con código < 10000.
yyyy = 4:
El encóder SSI (p0404.9 = 1) sin pista A/B no es soportado por este componente.
yyyy = 5:
En el encóder de señal rectangular, el valor en p4686 es mayor que en p0425.
yyyy = 6:
El encóder DRIVE-CLiQ no se puede utilizar con esta versión de firmware.
yyyy = 7:
En el encóder de señal rectangular la corrección Xreal1 (p0437.2) solo se admite en marcas cero equidistantes.
yyyy = 8:
La regla de medida utilizada no admite el paso entre polos del motor.

Ayuda: - Comprobar que el tipo de encóder conectado coincide con el parametrizado.
- Corregir el parámetro definido por el valor de fallo (r0949) y p0187.

Para número de parámetro = 314:
- Comprobar el número de pares de polos y la relación del reductor de medida. El cociente entre el "nº de pares de polos" y la "relación del reductor de medida" debe ser menor o igual que 1000: ((r0313 * p0433)/p0432 <= 1000).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A32915 (F, N) Encóder 2: Error de configuración

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La configuración del encóder 2 es errónea.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: La reparametrización entre fallo/alarma no está permitida.
419: Con la resolución fina configurada Gx_XIST2, el encóder detecta una posición real absoluta máxima posible (r0483) que ya no puede representarse dentro de 32 bits.

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
No realizar reparametrización entre fallo/alarma.
Rel. al valor de alarma = 419:
Reducir la resolución fina (p0419).

Reacción a F: NINGUNA (IASC/FRENODC)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F32916 (N, A) Encóder 2: Error al parametrizar

Valor de aviso: parámetro: %1, info adicional: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Un parámetro del encóder 2 se ha reconocido como erróneo.
Puede que el tipo de encóder parametrizado no coincida con el conectado.
El parámetro afectado puede determinarse de la forma siguiente:
- Determinar el número del parámetro a partir del valor de fallo (r0949).
- Determinar el índice del parámetro (p0187).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro.
Nota:
El fallo sólo se emite en encóders con r0404.10 = 1 o r0404.11 = 1. Se corresponde con A32905 en encóders con r0404.10 = 0 y r0404.11 = 0.

Ayuda: - Comprobar que el tipo de encóder conectado coincide con el parametrizado.
- Corregir el parámetro definido por el valor de fallo (r0949) y p0187.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A32920 (F, N) Encóder 2: Fallo en sensor de temperatura

Valor de aviso: causa del fallo: %1, nº de canal: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
yyxx hex: yy: Número de canal, xx: Causa del fallo
xx = 1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 ohmios).
xx = 2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 ohmios, KTY: R < 50 ohmios).
xx = Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: - Comprobar si el cable al encóder es del tipo correcto y está bien conectado.
- Comprobar el sensor de temperatura seleccionado en p0600 a p0603.
- Sustituir el Sensor Module (fallo de hardware o datos de calibración erróneos).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A32940 (F, N) Encóder 2: Estado de amarre erróneo del cabezal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El estado de amarre del cabezal es erróneo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nivel de señal del sensor S1.
Nota:
Un nivel de señal de 500 mV equivale a un valor de 500 dec.
Ayuda: - Comprobar herramienta de amarre.
- Comprobar la tolerancia y, en caso necesario, adaptarla (p5040).
- Comprobar los umbrales y, en caso necesario, adaptarlos (p5041).
- Comprobar el sensor analógico S1 y las conexiones.
Ver también: p5040 (Cabezal Umbrales de tensión Tolerancia), p5041 (Cabezal Umbrales de tensión)
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A32999 (F, N) Encóder 2: Alarma desconocida

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el Sensor Module para el encóder 2 ha aparecido una alarma que no puede ser interpretada por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la alarma.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de esta nueva alarma.
Ayuda: - Cambiar el firmware en el Sensor Module por uno más antiguo (r0148).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F33100 (N, A) Encóder 3: Distancia entre marcas cero mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
En encóders codificados por distancia, la distancia entre marcas de determina a partir de marcas cero reconocidas por pares. De ello resulta que, dependiendo de la formación de pares, una marca cero faltante puede no conducir a un fallo y, por ello, no tiene ningún efecto sobre el sistema.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Última distancia entre marcas cero medidas (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33101 (N, A) Encóder 3: Marca cero perdida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: Se ha sobrepasado la distancia entre marcas cero parametrizada multiplicada por 1,5.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de incrementos tras POWER ON o desde la última marca cero detectada (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).
- Si p0437.1 está activo, comprobar p4686.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33103 (N, A) Encóder 3: Error de amplitud Pista R

Valor de aviso: pista R: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La amplitud de la señal de marca cero (pista R) en el encóder 3 no está dentro de la banda de tolerancia.
El error puede dispararse al superar el nivel de tensión unipolar (RP/RN) o al no alcanzar la amplitud diferencial.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = nivel de señal de la pista R (16 bits con signo)
Los umbrales de disparo del nivel de señal unipolar del encóder son < 1400 mV y > 3500 mV.
El umbral de disparo del nivel de señal diferencial del encóder es < -1600 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
El valor analógico del error de amplitud no es simultáneo al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.
El valor de fallo puede representarse sólo entre -32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).
Ayuda: - Comprobar el rango de velocidad, la respuesta en frecuencia (en amplitud) del dispositivo de medición puede ser insuficiente para el rango de velocidad.
- Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- Comprobar si la marca cero está conectada y si los cables de señal RP y RN no tienen los polos invertidos.
- Cambiar el cable al encóder.
- Si el disco codificado está sucio o presenta envejecimiento, sustituir la iluminación del encóder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33110 (N, A) Encóder 3: Comunicación serie perturbada

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La transferencia del protocolo serie de comunicación entre encóder y módulo de evaluación tiene errores.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de alarma en protocolo de posición.
Bit 1: Nivel en reposo erróneo en la línea de datos.
Bit 2: El encóder no responde (no entrega bit de inicio antes de 50 ms).
Bit 3: La suma de verificación en el protocolo del encóder no casa con los datos.
Bit 4: Confirmación de encóder mal: El encóder ha malinterpretado la petición o no puede ejecutarla.
Bit 5: Fallo interno en el driver serie: Se ha solicitado una instrucción Mode ilegal.
Bit 6: Timeout en lectura cíclica.
Bit 8: Protocolo demasiado largo (p. ej. > 64 bits).
Bit 9: Búfer de recepción desbordado.
Bit 10: Error frame en lectura doble.
Bit 11: Error de paridad.
Bit 12: Nivel de línea de datos mal durante el tiempo del monoestable.
Bit 13: Línea de datos errónea.

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
- Encóder defectuoso. F31111 puede que dé más detalles.
Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
- Tipo de encóder erróneo/cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
- Tipo de encóder erróneo/cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo.
Relativo a valor de fallo, bit 4 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 5 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 6 = 1:
- Actualizar el firmware del Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 8 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.2).
Relativo a valor de fallo, bit 9 = 1:
- CEM/Conectar pantalla del cable, cambiar encóder o cable al mismo, cambiar Sensor Module.
Relativo a valor de fallo, bit 10 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.2, p0449).
Relativo a valor de fallo, bit 11 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0436).
Relativo a valor de fallo, bit 12 = 1:
- Comprobar la parametrización (p0429.6).
Relativo a valor de fallo, bit 13 = 1:
- Comprobar línea de datos.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33111 (N, A) Encóder 3: Encóder absoluto EnDat Error interno

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La palabra de error del encóder EnDat ha entregado bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Fallo de la iluminación.
Bit 1: Amplitud de la señal demasiado pequeña.
Bit 2: Valor de posición erróneo.
Bit 3: Sobretensión alimentación encóder
Bit 4: Subtensión alimentación encóder
Bit 5: Sobreintensidad alimentación encóder
Bit 6: Es necesario cambiar de pila.

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
Alimentación de 5 V no correcta.
Si se usa un SMC: Comprobar el cable entre encóder y SMC o cambiar éste.
Si se usa un encóder en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 4 = 1:
Alimentación de 5 V no correcta.
Si se usa un SMC: Comprobar el cable entre encóder y SMC o cambiar éste.
Si se usa un motor con DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 5 = 1:
Está dañado el encóder. Sustituir el encóder; con encóders en motor con conexión directa a DRIVE-CLiQ: Cambiar el motor.
Relativo a valor de fallo, bit 6 = 1:
Cambio de pila necesario (sólo en encóders con pila de respaldo).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F33112 (N, A) Encóder 3: Bit de error seteado en protocolo serie

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: El encóder envía un bit de error seteado a través del protocolo serie.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de error en el protocolo de posición.

Ayuda: Con valor de fallo, bit 0 = 1:
En un encóder EnDat, es posible que F31111 aporte más detalles.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33115 (N, A) Encóder 3: Error de amplitud en pista A ó B (A^2 + B^2)

Valor de aviso: pista A: %1, pista B: %2

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2) en el encóder 3 supera la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 230 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 750 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). Sin embargo, el umbral de disparo es < 1070 mV y > 3582 mV.
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
En sistemas de medida sin cojinetes propios se aplica:
- Comprobar el ajuste del captador y el de los cojinetes de la corona de medida.
En sistemas de medida con cojinetes propios se aplica:
- Comprobar que no se ejerza ninguna fuerza axial sobre la carcasa del encóder.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F33116 (N, A) Encóder 3: Vigilancia de error de amplitud en pista A + B

Valor de aviso: amplitud: %1, ángulo: %2

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La amplitud de las señales rectificadas A y B del encóder y la amplitud de la raíz de A^2 + B^2 del encóder 3 no están dentro de la banda de tolerancia.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 176 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 955 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33117 (N, A) Encóder 3: Inversión señal A/B/R errónea

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En un encóder de señal rectangular (bipolar, double ended), las señales A*, B* y R* no están invertidas respecto a las señales A, B y R.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 ... 15: Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Bit 16: Error en pista A.
Bit 17: Error en pista B.
Bit 18: Error en pista R.
Nota:
Con SMC30 (sólo referencias 6SL3055-0AA00-5CA0 y 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32 y CU310 es aplicable:
Se utiliza un encóder rectangular sin pista R y la vigilancia de pista (p0405.2 = 1) está activada.

Ayuda: - Comprobar encóder/cable.
- ¿Entrega el encóder señales y sus inversas?
Nota:
Con SMC30 (sólo referencias 6SL3055-0AA00-5CA0 y 6SL3055-0AA00-5CA1) es aplicable:
- Comprobar el ajuste de p0405 (p0405.2 = 1 solo es posible si el encóder se ha conectado a X520).
Con un encóder de señal rectangular sin pista R, hay que ajustar los siguientes puentes en la conexión a X520 (SMC30) o X23 (CUA32, CU310):
- Pin 10 (señal de referencia R) <--> Pin 7 (masa alimentación encóder)
- Pin 11 (señal de referencia R invertida) <--> Pin 4 (alimentación encóder)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F33118 (N, A) Encóder 3: Diferencia de velocidad fuera de tolerancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: En un encóder HTL/TTL, la diferencia de velocidad entre varios ciclos de muestreo ha superado el valor en p0492.
La modificación de la velocidad real (o del promedio de velocidad, dado el caso) se vigila en el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: p0492

Ayuda: - Buscar interrupciones en el cable al taco.
- Comprobar la pantalla del cable del taco.
- Aumentar eventualmente la diferencia máxima de velocidad por cada ciclo de muestreo (p0492).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F33120 (N, A) Encóder 3: Alimentación errónea

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha detectado un fallo en la alimentación del encóder 3.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: Subtensión en línea Sense.
Bit 1: Sobreintensidad en alimentación de encóder.
Bit 2: Sobreintensidad en alimentación de encóder en línea Excitación de resólver negativa.
Bit 3: Sobreintensidad en alimentación de encóder en línea Excitación de resólver positiva.
Nota:
Si se confunden los cables a encóder 6FX2002-2EQ00-.... y 6FX2002-2CH00-.... esto puede destruir el encóder porque están girados los pines de la tensión de empleo.

Ayuda: Relativo a valor de fallo, bit 0 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Comprobar las uniones por conector del cable al encóder.
- SMC30: Comprobar la parametrización (p0404.22).

Relativo a valor de fallo, bit 1 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Relativo a valor de fallo, bit 2 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Relativo a valor de fallo, bit 3 = 1:
- ¿Está conectado el cable a encóder correcto?
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33121 (N, A) Encóder 3: Posición aproximada mal

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: El módulo detecta un error al medir el valor real.
Debido a este error puede suponerse que el sistema de medida del valor real entrega una posición errónea.
Ayuda: Cambiar el motor con DRIVE-CLiQ o bien el Sensor Module correspondiente.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33122 Encóder 3: Tensión de alimentación interna errónea

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La tensión de referencia interna del ASIC para el encóder 3 es errónea.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de referencia errónea.
2: Subtensión interna.
3: Sobretensión interna.
Ayuda: Cambiar el motor con DRIVE-CLiQ o bien el Sensor Module correspondiente.

F33123 (N, A) Encóder 3: Nivel de señal A/B unipolar fuera de tolerancia

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El nivel unipolar (AP/AN o BP/BN) del encóder 3 está fuera de la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: AP o AN fuera de la tolerancia.
Bit 16 = 1: BP o BN fuera de la tolerancia.
Los niveles de señal del encóder unipolar deben tener un valor nominal del orden de 2500 mV +/- 500 mV.
Sin embargo, los umbrales de disparo son < 1700 mV y > 3300 mV.
Nota:
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables a encóder y las pantallas para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- Comprobar la ausencia de cortocircuito a masa o la tensión de empleo en el cable de señal.
- Cambiar el cable al encóder.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33125 (N, A) Encóder 3: Error de amplitud Pista A o B saturada

Valor de aviso: pista A: %1, pista B: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La amplitud de la pista A o B en el encóder 3 supera la banda de tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista B (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista A (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es > 750 mV. La saturación del convertidor A/D provoca también este fallo.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). El umbral de disparo es > 3582 mV.
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33126 (N, A) Encóder 3: Amplitud AB demasiado alta

Valor de aviso: amplitud: %1, ángulo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2 o |A| + |B|) en el encóder 3 supera la tolerancia permitida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ángulo
xxxx = Amplitud, es decir, raíz de A^2 + B^2 (16 bits sin signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es (|A| + |B|) > 1120 mV o la raíz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 299A hex = 10650 dec.
Un ángulo 0 ... FFFF hex equivale a 0 ... 360 grados en posición fina. El grado cero está en el paso negativo por cero de la pista B.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.

Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33129 (N, A) Encóder 3: Diferencia de posición sensor Hall/pista C/D y pista A/B excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: El error de la pista C/D es superior a +/-15 ° mecánicos o +/-60 ° eléctricos, o bien el error en las señales Hall es mayor que +/-60 ° eléctricos.
Un período de la pista C/D equivale a 360 ° mecánicos.
Un período de las señales Hall equivale a 360 ° eléctricos.
La vigilancia responde p. ej. si los sensores Hall se conectaron como sustituto de pista C/D con sentido de giro erróneo o entregan valores demasiados imprecisos.
Tras la sincronización fina por una marca de referencia o 2 marcas de referencia en encóders codificados por distancia ya no se señaliza este fallo, sino la alarma A33429.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Para pista C/D es aplicable:
Desviación medida como ángulo mecánico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Para señales Hall es aplicable:
Desviación medida como ángulo eléctrico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).

Ayuda: - Pista C ó D no conectada.
- Corregir el sentido de giro del sensor Hall eventualmente conectado como sustituto de la pista C/D.
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar la calibración mecánica del sensor Hall.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33130 (N, A) Encóder 3: Marca cero y posición de sincronización aprox. están mal

Valor de aviso: desviación ángulo eléctrico: %1, ángulo mecánico: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Tras la inicialización de la posición polar con la pista C/D, las señales Hall o la identificación de la posición polar, la marca cero ha sido detectada fuera del rango permitido. En encóders codificados por distancia la prueba se realiza después de rebasar 2 marcas cero. No se realiza la sincronización en fino.
En caso de inicialización vía pista C/D (p0404), se comprueba si la marca cero aparece en un rango angular de +/-18 ° mecánicos.
En caso de inicialización vía sensores Hall (p0404) o identificación de la posición polar (p1982), se comprueba si la marca cero aparece en un rango angular de +/-60 ° eléctricos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posición de marca cero mecánica encontrada (sólo útil para pista C/D).
xxxx: Desviación de la marca cero respecto a la posición esperada, expresada como ángulo eléctrico.
Normalización: 32768 dec = 180 °

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- En caso de sensor Hall aplicado como reemplazo de pista C/D, controlar la conexión.
- Controlar la conexión de la pista C o la pista D.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33131 (N, A) Encóder 3: Desviación posición absoluta/ incremental excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: Encóder absoluto:
En la lectura cíclica de la posición absoluta se ha determinado una diferencia demasiado grande respecto a la posición incremental. La posición absoluta leída se desecha.
Límite para la desviación:
- Encóder EnDat: La entrega el encóder y vale como mínimo 2 cuadrantes (p. ej. EQI 1325 > 2 cuadrantes, EQN 1325 > 50 cuadrantes).
- Otros encóders: 15 impulsos = 60 cuadrantes.

Encóder incremental:
Al sobrepasarse el impulso cero se ha detectado una desviación en la posición incremental.
Para marcas cero equidistantes es aplicable:
- La primera marca cero sobrepasada suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Las demás marcas cero deben estar a n veces la distancia de la primera marca cero.

Para marcas cero codificadas por distancia es aplicable:
- El primer par de marcas cero suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Los demás pares de marcas cero deben estar a la distancia esperada respecto del primer par de marcas cero.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Desviación en cuadrantes (1 impulso = 4 cuadrantes).

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Disco codificado sucio o campos magnéticos intensos en el entorno.
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- En caso de aviso por encima de un umbral de velocidad de giro, reducir el tiempo de filtro si es necesario (p0438).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33135 Encóder 3: Error al determinar la posición

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: El encóder DRIVE-CLiQ ofrece bit a bit información adicional de estado en una palabra de estado/error interna. Una parte de estos bits produce el disparo de este fallo. Otros bits son indicadores de estado. La palabra de estado/error se muestra en el valor de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: F1 (indicador de estado Safety)
Bit 1: F2 (indicador de estado Safety)
Bit 2: Iluminación (reservado)
Bit 3: Amplitud de señal (reservado)
Bit 4: Valor de posición (reservado)
Bit 5: Sobretensión (reservado)
Bit 6: Subtensión (reservado)
Bit 7: Sobreintensidad (reservado)
Bit 8: Pila (reservado)
Bit 16: Iluminación (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitud de señal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posición monovuelta 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobreintensidad (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Rebase de temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posición monovuelta 2 (indicador de estado Safety)
Bit 24: Sistema monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posición multivuelta 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posición multivuelta 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Fuera de rango multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Pila multivuelta (reservado)

Ayuda: Cambiar el encóder DRIVE-CLiQ.

F33136 Encóder 3: Error al determinar la información multivuelta

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El encóder DRIVE-CLiQ ofrece bit a bit información adicional de estado en una palabra de estado/error interna. Una parte de estos bits produce el disparo de este fallo. Otros bits son indicadores de estado. La palabra de estado/error se muestra en el valor de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: F1 (indicador de estado Safety)
Bit 1: F2 (indicador de estado Safety)
Bit 2: Iluminación (reservado)
Bit 3: Amplitud de señal (reservado)
Bit 4: Valor de posición (reservado)
Bit 5: Sobretensión (reservado)
Bit 6: Subtensión (reservado)
Bit 7: Sobreintensidad (reservado)
Bit 8: Pila (reservado)
Bit 16: Iluminación (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitud de señal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posición monovuelta 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensión (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobreintensidad (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Rebase de temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posición monovuelta 2 (indicador de estado Safety)
Bit 24: Sistema monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down monovuelta (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posición multivuelta 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posición multivuelta 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Fuera de rango multivuelta (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Pila multivuelta (reservado)

Ayuda: Cambiar el encóder DRIVE-CLiQ.

F33137 Encóder 3: Error interno al determinar la posición

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: Cambiar el encóder.

F33138 Encóder 3: Error interno al determinar la información multivuelta

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Sólo para diagnóstico de fallos en SIEMENS.

Ayuda: Cambiar el encóder.

F33150 (N, A) Encóder 3: Inicialización mal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Una de las funciones del encóder ajustada en p0404 funciona incorrectamente.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Función perturbada del encóder.
La asignación de bits equivale a la de p0404 (p. ej. Bit 5 seteado: error pista C/D).

Ayuda: - Comprobar el correcto ajuste de p0404.
- Comprobar el tipo de encóder utilizado (incremental/absoluto) y el cable al encóder en SMCxx.
- Considerar otros avisos de fallo de fallo que describan detalladamente el problema.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33151 (N, A) Encóder 3: Velocidad encóder para inicialización excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La velocidad dada por el encóder durante la inicialización del Sensor Module es demasiado alta.
Ayuda: Reducir adecuadamente la velocidad del encóder durante la inicialización.
En caso necesario, desconectar la vigilancia (p0437.29).
Ver también: p0437 (Configuración avanzada de Sensor Module)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33160 (N, A) Encóder 3: El canal A del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4673).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4673).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33161 (N, A) Encóder 3: El canal B del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4675).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4675).
Rel. a valor de fallo = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33163 (N, A) Encóder 3: El valor de posición del sensor analógico supera el límite

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: El valor de posición ha sobrepasado el rango admisible de -0.5 ... +0.5.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Valor de posición del sensor LVDT.
2: Valor de posición de la característica de encóder.
Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Comprobar la relación de transmisión LVDT (p4678).
- Comprobar la conexión de la señal de referencia a la pista B.
Rel. a valor de fallo = 2:
- Comprobar el coeficiente de la característica (p4663 ... p4666).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A33400 (F, N) Encóder 3: Umbral de alarma Distancia entre marcas cero mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
En encóders codificados por distancia, la distancia entre marcas de determina a partir de marcas cero reconocidas por pares. De ello resulta que, dependiendo de la formación de pares, una marca cero faltante puede no conducir a un fallo y, por ello, no tiene ningún efecto sobre el sistema.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Última distancia entre marcas cero medidas (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A33401 (F, N) Encóder 3: Umbral de alarma Marca cero perdida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha sobrepasado la distancia entre marcas cero parametrizada multiplicada por 1,5.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóders giratorios) o en p0424 (encóders lineales).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de incrementos tras POWER ON o desde la última marca cero detectada (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F33405 (N, A) Encóder 3: Temperatura en evaluación de encóder no permitida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: ENCÓDER (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La evaluación de señales del encóder en un motor con DRIVE-CLiQ ha detectado una temperatura no permitida.
El umbral de fallo está en 125 °C.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Temperatura medida en módulo, en 0.1 °C.
Ayuda: Reducir la temperatura ambiente en la conexión DRIVE-CLiQ del motor.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A33407 (F, N) Encóder 3: Límite de ganancia alcanzado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder ha alcanzado uno de sus límites de ganancia. Se recomienda un servicio técnico.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Señales incrementales
3: Pista absoluta
4: Conexión de código
Ayuda: Realizar servicio técnico. Dado el caso, sustituir el encóder.
Nota:
El exceso de ganancia actual de un encóder se puede visualizar mediante r4651.
Ver también: p4650 (Encóder Exceso de ganancia Número de componente), r4651 (Encóder Exceso de ganancia)
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A33410 (F, N) Encóder 3: Comunicación serie

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La transferencia del protocolo serie de comunicación entre encóder y módulo de evaluación tiene errores.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de alarma en protocolo de posición.
Bit 1: Nivel en reposo erróneo en la línea de datos.
Bit 2: El encóder no responde (no entrega bit de inicio antes de 50 ms).
Bit 3: La suma de verificación en el protocolo del encóder no casa con los datos.
Bit 4: Confirmación de encóder mal: El encóder ha malinterpretado la petición o no puede ejecutarla.
Bit 5: Fallo interno en el driver serie: Se ha solicitado una instrucción Mode ilegal.
Bit 6: Timeout en lectura cíclica.
Bit 8: Protocolo demasiado largo (p. ej. > 64 bits).
Bit 9: Búfer de recepción desbordado.
Bit 10: Error frame en lectura doble.
Bit 11: Error de paridad.
Bit 12: Nivel de línea de datos mal durante el tiempo del monoestable.
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar el encóder.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33411 (F, N) Encóder 3: Encóder EnDat señaliza alarma

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La palabra de error del encóder EnDat contiene bits de alarma seteados.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Frecuencia rebasada (velocidad excesiva).
Bit 1: Temperatura rebasada.
Bit 2: Reserva de regulación de iluminación sobrepasada.
Bit 3: Pila descargada.
Bit 4: Punto de referencia sobrepasado.
Ayuda: Cambiar el encóder.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33412 (F, N) Encóder 3: Bit de error seteado en protocolo serie

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder envía un bit de error seteado a través del protocolo serie.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0: Bit de error en el protocolo de posición.
Bit 1: Bit de alarma en protocolo de posición.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar el encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33414 (F, N) Encóder 3: Error de amplitud en pista C ó D (C^2 + D^2)

Valor de aviso: pista C: %1, pista D: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La amplitud (C^2 + D^2) de la pista C o D del encóder o de las señales Hall no está en la banda de tolerancia.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nivel de señal de la pista D (16 bits con signo)
xxxx = Nivel de señal de la pista C (16 bits con signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 230 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder) y > 750 mV.
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Si la amplitud no está dentro de la banda de tolerancia, entonces puede usarse para inicializar la posición de arranque.
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
- Comprobar la caja del sensor Hall.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

N33415 (F, A) Encóder 3: Alarma de amplitud en pista A ó B (A^2 + B^2)

Valor de aviso: amplitud: %1, ángulo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La amplitud (raíz de A^2 + B^2) en el encóder 3 supera la tolerancia permitida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ángulo
xxxx = Amplitud, es decir, raíz de A^2 + B^2 (16 bits sin signo)
Normalmente los niveles de señal del encóder deben estar dentro del rango de 375 mV ... 600 mV (500 mV - 25%/+20%).
El umbral de disparo es < 300 mV (tener en cuenta la respuesta en frecuencia del encóder).
Un nivel de señal en cresta de 500 mV equivale a un valor de 299A hex = 10650 dec.
Un ángulo 0 ... FFFF hex equivale a 0 ... 360 grados en posición fina. El grado cero está en el paso negativo por cero de la pista B.
Nota sobre el Sensor Module para resólver (p. ej., SMC10):
Normalmente los niveles de señal están en 2900 mV (2,0 Vef). El umbral de disparo es < 1414 mV (1,0 Vef).
Un nivel de señal en cresta de 2900 mV equivale a un valor de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Los valores analógicos del error de amplitud no son simultáneos al disparo de fallo del hardware del Sensor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el rango de velocidad; la respuesta en frecuencia (en amplitud) del dispositivo de medición es insuficiente para el rango de velocidad.
- Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Probar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar el Sensor Module (p. ej., contactos).
- Si el disco codificado está sucio o presenta envejecimiento, sustituir la iluminación del encóder.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A33418 (F, N) Encóder 3: Diferencia de velocidad por tiempo de muestreo superada

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En un encóder HTL/TTL, la diferencia de velocidad entre dos ciclos de muestreo ha superado el valor en p0492.
La modificación de la velocidad real (o del promedio de velocidad, dado el caso) se vigila en el tiempo de muestreo del regulador de intensidad.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ver también: p0492
Ayuda: - Buscar interrupciones en el cable al taco.
- Comprobar la pantalla del cable del taco.
- Dado el caso, incrementar el ajuste de p0492.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33419 (F, N) Encóder 3: Pista A o B fuera de tolerancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La corrección de amplitudes, fases u offset para la pista A o B está en el límite.
Corrección de error de amplitud: Amplitud B / Amplitud A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 grados ó >96 grados
SMC20: Corrección offset: +/-140 mV
SMC10: Corrección offset: +/-650 mV
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
xxxx1: Mínimo de corrección de offset pista B
xxxx2: Máximo de corrección de offset pista B
xxx1x: Mínimo de corrección de offset pista A
xxx2x: Máximo de corrección de offset pista A
xx1xx: Mínimo de corrección de amplitud pista B/A
xx2xx: Máximo de corrección de amplitud pista B/A
x1xxx: Mínimo de la corrección de error de fase
x2xxx: Máximo de la corrección de error de fase
1xxxx: Mínimo de corrección cúbica
2xxxx: Máximo de corrección cúbica
Ayuda: - Comprobar las tolerancias mecánicas de montaje en encóders sin cojinetes propios (p. ej. encóder de corona dentada).
- Comprobar las uniones por conector (también las resistencias de paso).
- Comprobar las señales del encóder.
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33421 (F, N) Encóder 3: Posición aproximada mal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha detectado un fallo en la captación de valor real. Debido a este error puede suponerse que el sistema de medida del valor real entrega una posición errónea.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
3: La posición absoluta del protocolo serie y la pista A/B se diferencian en medio impulso del encóder. La posición absoluta debe tener su origen en el cuadrante en el que ambas pistas son negativas. En caso de fallo la posición puede ser errónea en un impulso de encóder.
Ayuda: Rel. al valor de alarma = 3:
- En caso necesario, ponerse en contacto con el fabricante si se trata de un encóder estándar con cable.
- Corregir la asignación de las pistas al valor de posición transferido de serie. Para ello deben conectarse las dos pistas invertidas en el Sensor Module (permutar A con A* y B con B*), o controlar el offset de cero de la posición en caso de encóder programable.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33422 (F, N) Encóder 3: Número de impulsos Encóder rectangular fuera de banda de tolerancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La distancia entre marcas medida no se corresponde con la parametrizada.
Con encóder rectangular activado, corrección número de impulsos y error reparametrizado 31131, se produce esta alarma cuando el acumulador contiene valores mayores que p4683 o p4684.
La distancia entre marcas cero para vigilar éstas se ajusta en p0425 (encóder giratorio).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Impulsos diferenciales acumulados en impulsos de encóder.
Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Comprobar el tipo de encóder (encóder con marcas cero equidistantes).
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).
- Cambiar encóder y cable al mismo.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33429 (F, N) Encóder 3: Diferencia de posición sensor Hall/pista C/D y pista A/B excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: El error de la pista C/D es superior a +/-15 ° mecánicos o +/-60 ° eléctricos, o bien el error en las señales Hall es mayor que +/-60 ° eléctricos.
Un período de la pista C/D equivale a 360 ° mecánicos.
Un período de las señales Hall equivale a 360 ° eléctricos.
La vigilancia responde p. ej. si los sensores Hall se conectaron como sustituto de pista C/D con sentido de giro erróneo o entregan valores demasiados imprecisos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Para pista C/D es aplicable:
Desviación medida como ángulo mecánico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).
Para señales Hall es aplicable:
Desviación medida como ángulo eléctrico (16 bits con signo, 182 dec equivalen a 1 °).

Ayuda:
- Pista C ó D no conectada.
- Corregir el sentido de giro del sensor Hall eventualmente conectado como sustituto de la pista C/D.
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar la calibración mecánica del sensor Hall.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33431 (F, N) Encóder 3: Desviación posición absoluta/ incremental excesiva

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: Al sobrepasarse el impulso cero se ha detectado una desviación en la posición incremental.
Para marcas cero equidistantes es aplicable:
- La primera marca cero sobrepasada suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Las demás marcas cero deben estar a n veces la distancia de la primera marca cero.
Para marcas cero codificadas por distancia es aplicable:
- El primer par de marcas cero suministra el punto de referencia para todas las pruebas siguientes. Los demás pares de marcas cero deben estar a la distancia esperada respecto del primer par de marcas cero.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Desviación en cuadrantes (1 impulso = 4 cuadrantes).

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Eliminar suciedad del disco codificado o campos magnéticos intensos.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33432 (F, N) Encóder 3: Desviación corregida adaptación de posición del rotor

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: En la pista A/B se han perdido impulsos o se han contado demasiados. La corrección de estos impulsos se está ejecutando actualmente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Última diferencia medida entre marcas cero en incrementos (4 incrementos = 1 impulso del encóder).
El signo identifica el sentido de desplazamiento al medir la distancia entre marcas cero.

Ayuda:
- Comprobar el tendido de cables de encóder para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
- Comprobar frecuencia límite del encóder.
- Adaptar el parámetro para distancia entre marcas cero (p0424, p0425).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33442 (F, N) Encóder 3: Tensión de pila Prealarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder utiliza una pila para guardar la información multivuelta en estado desconectado. La tensión de la pila ya no es suficiente para seguir almacenando en búfer la información multivuelta.
Ayuda: Sustituir la pila.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33443 (F, N) Encóder 3: Nivel de señal CD unipolar fuera de la especificación

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El nivel unipolar (CP/CN o DP/DN) del encóder 3 está fuera de la tolerancia permitida.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: CP o CN fuera de la tolerancia.
Bit 16 = 1: DP o DN fuera de la tolerancia.
Los niveles de señal del encóder unipolar deben tener un valor nominal del orden de 2500 mV +/- 500 mV.
Sin embargo, los umbrales de disparo son < 1700 mV y > 3300 mV.
Nota:
La evaluación del nivel de señal sólo se ejecuta cuando se cumplen las siguientes condiciones:
- Están disponibles las propiedades del Sensor Module (r0459.31 = 1).
- La vigilancia está activada (p0437.31 = 1).
Ayuda: - Comprobar el tendido de cables de encóder y la pantalla para máxima CEM.
- Comprobar las uniones por conector y los contactos.
- ¿Están las pistas C/D correctamente conectadas (se han invertido los cables de señal CP con CN o DP con DN)?
- Cambiar el cable al encóder.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33460 (N) Encóder 3: El canal A del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado en p4673.
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4673).
Rel. al valor de alarma = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A33461 (N) Encóder 3: El canal B del sensor analógico ha fallado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La tensión de entrada del sensor analógico está fuera de los límites permitidos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Tensión de entrada fuera del rango de medida registrable.
2: Tensión de entrada fuera del rango de medida ajustado (p4675).
3: El valor de la tensión de entrada ha sobrepasado el límite de rango (p4676).

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la tensión de salida del sensor analógico.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el ajuste de la tensión por periodo de encóder (p4675).
Rel. al valor de alarma = 3:
- Comprobar el ajuste del límite de rango y, dado el caso, aumentarlo (p4676).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A33462 (N) Encóder 3: Sensor analógico Ningún canal activo

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Los canales A y B no están activados en el sensor analógico.

Ayuda: - Activar el canal A y/o el canal B (p4670).
- Comprobar la configuración del encóder (p0404.17).
Ver también: p4670 (Sensor analógico Configuración)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A33463 (N) Encóder 3: El valor de posición del sensor analógico supera el límite

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El valor de posición ha sobrepasado el rango admisible de -0.5 ... +0.5.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Valor de posición del sensor LVDT.
2: Valor de posición de la característica de encóder.

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
- Comprobar la relación de transmisión LVDT (p4678).
- Comprobar la conexión de la señal de referencia a la pista B.
Rel. al valor de alarma = 2:
- Comprobar el coeficiente de la característica (p4663 ... p4666).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A33470 (F, N) Encóder 3: Suciedad detectada

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En la interfaz alternativa del sistema de encóder en Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) se avisa de la suciedad del encóder mediante la señal 0 al borne X521.7.
Ayuda: - Comprobar las uniones por conector.
- Cambiar encóder y cable al mismo.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F33500 (N, A) Encóder 3: Seguimiento posición Rango de desplazamiento sobrepasado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El accionamiento/encóder ha superado, para el eje lineal configurado sin corrección del módulo, el rango de desplazamiento máximo posible. El valor puede leerse en p0412 y se interpreta como cantidad de vueltas del motor.
Si p0411.0 = 1, el margen de desplazamiento máximo se define como 64 veces (+/- 32 veces) p0421 en el eje lineal configurado.
Si p0411.3 = 1, el margen de desplazamiento máximo está predefinido al valor más alto posible en el eje lineal configurado y equivale a +/-p0412/2 (redondeado a números enteros de revoluciones). El valor más alto posible depende del número de impulsos (p0408) y de la resolución fina (p0419).
Ayuda: El fallo debe eliminarse del modo siguiente:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).
A continuación, debe confirmarse el fallo y calibrarse el encóder absoluto.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33501 (N, A) Encóder 3: Seguimiento posición Posición encóder fuera de banda de tolerancia

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Estando desconectado, el accionamiento/encóder ha sido desplazado un valor mayor de lo parametrizado en la banda de tolerancia. Puede que la referencia entre mecánica y encóder ya no exista.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Desviación respecto a la última posición del encóder en incrementos del valor absoluto.
El signo indica el sentido del desplazamiento.
Nota:
La desviación encontrada también se visualiza en r0477.
Ver también: p0413 (Reductor de medida Seguimiento de posición Banda de tolerancia), r0477 (Reductor de medida Diferencia de posición)
Ayuda: El seguimiento de posición debe resetearse como sigue:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).
A continuación, debe confirmarse el fallo y, dado el caso, calibrarse el encóder absoluto (p2507).
Ver también: p0010, p2507

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33502 (N, A) Encóder 3: Encóder con reductor sin señales válidas

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El encóder con reductor ya no da señales válidas.
Ayuda: Hay que procurar que todos los encóders montados con reductor entreguen durante el servicio valores reales válidos.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33503 (N, A) Encóder 3: Seguimiento posición no se puede resetear

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El seguimiento de posición para el reductor de medida no se puede resetear.
Ayuda: El fallo debe eliminarse del modo siguiente:
- Seleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 4).
- Resetear posición del seguimiento de posición (p0411.2 = 1).
- Deseleccionar la puesta en marcha del encóder (p0010 = 0).

A continuación, debe confirmarse el fallo y calibrarse el encóder absoluto.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A33700 Encóder 3: El test de efectividad no arroja el valor esperado

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit x = 1: El test de efectividad x ha fallado.
Ayuda: Cambiar el encóder.

N33800 (F) Encóder 3: Aviso agrupado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: NINGUNO
Causa: El encóder en el motor ha detectado como mínimo un fallo.
Ayuda: Realizar una evaluación de los restantes avisos actuales presentes.
Reacción a F: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33801 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ: Falta signo de actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.
Ayuda: - Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33802 (N, A) Encóder 3: Desbordamiento de segmento de tiempo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Desbordamiento de segmento de tiempo en encóder 3.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
9: Desbordamiento en el segmento de tiempo rápido (ciclo del regulador de intensidad).
10: Desbordamiento en el segmento de tiempo intermedio.
12: Desbordamiento en el segmento de tiempo lento.
999: Timeout al esperar SYNO (p. ej. retorno inesperado al régimen acíclico).
Ayuda: Reducir la frecuencia del regulador de intensidad.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33804 (N, A) Encóder 3: Error de suma de verificación

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Al leer la memoria de programa en el Sensor Module ha aparecido un error de suma de verificación.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memoria afectada.
xxxx: Diferencia entre la suma de verificación con POWER ON y la suma de verificación actual.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Sustituir el Sensor Module.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33805 (N, A) Encóder 3: Suma de verificación en EPROM incorrecta

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Los datos de parámetros internos están dañados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
01: Error en acceso a EEPROM.
02: Número de bloques en EEPROM excesivo.
Ayuda: Sustituir el módulo.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33806 (N, A) Encóder 3: Inicialización fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: Ha fallado la inicialización del encóder.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0, 1: Inicialización del encóder con motor en funcionamiento fallida (desviación de posición aproximada y posición fina en impulsos de encóder/4)
Bit 2: La adaptación de tensión central para pista A ha fallado.
Bit 3: La adaptación de tensión central para pista B ha fallado.
Bit 4: La adaptación de tensión central para entrada de aceleración ha fallado.
Bit 5: La adaptación de tensión central para pista Safety A ha fallado.
Bit 6: La adaptación de tensión central para pista Safety B ha fallado.
Bit 7: La adaptación de tensión central para pista C ha fallado.
Bit 8: La adaptación de tensión central para pista D ha fallado.
Bit 9: La adaptación de tensión central para pista R ha fallado.
Bit 10: La diferencia de las tensiones centrales entre A y B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 11: La diferencia de las tensiones centrales entre C y D es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 12: La diferencia de las tensiones centrales entre Safety A y Safety B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 13: La diferencia de las tensiones centrales entre A y Safety B es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 14: La diferencia de las tensiones centrales entre B y Safety A es demasiado grande (> 0.5 V).
Bit 15: La desviación típica de las tensiones centrales encontradas es demasiado grande (> 0.3 V).
Bit 16: Error interno - Error en la lectura de un registro (CAFE).
Bit 17: Error interno - Error en la escritura de un registro (CAFE).
Bit 18: Error interno - Adaptación de tensión central no presente.
Bit 19: Error interno, acceso a ADC erróneo.
Bit 20: Error interno, no se ha encontrado ningún paso por cero.
Nota:
Bit 0, 1: hasta 6SL3055-0AA00-5*A0
Bit 2 ... 20: a partir de 6SL3055-0AA00-5*A1
Ayuda: Confirmar el fallo.
Si no se puede confirmar el fallo:
Bit 2 ... 9: comprobar la alimentación del encóder.
Bit 2 ... 14: Comprobar el cable correspondiente.
Bit 15 sin otros bits: comprobar la pista R, comprobar ajustes en p0404.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33811 (N, A) Encóder 3: Número de serie de encóder modificado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha cambiado el número de serie del encóder. El cambio sólo se detecta en sensores con número de serie (p.ej. encóders EnDat).
- Se ha cambiado el encóder.
Nota:
Con regulación de posición el número de serie se adopta al iniciar la calibración (p2507 = 2).
Con encóder calibrado (p2507 = 3), se comprueba el número de serie para detectar posibles cambios; dado el caso se resetea la calibración (p2507 = 1).
Para inhibir la vigilancia del número de serie, hay que proceder del siguiente modo:
- Ajustar el siguiente número de serie para el juego de datos de encóder correspondiente: p0441= FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
Ayuda: Realizar el ajuste mecánico del encóder. Adoptar, ajustando p0440 = 1, el nuevo número de serie.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33812 (N, A) Encóder 3: Ciclo solicitado o tiempos RX/TX no soportados

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un ciclo solicitado por la Control Unit o los tiempos RX/TX no son soportados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
0: El ciclo de aplicación no es soportado.
1: El ciclo DRIVE-CLiQ no es soportado.
2: Insuficiente distancia entre los instantes RX y TX
3: Instante TX demasiado temprano
Ayuda: Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33813 Encóder 3: Fallo de unidad lógica de hardware

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: BLOQUEO IMPULSOS
Causa: La palabra de error del encóder DRIVE-CLiQ entrega bits de error seteados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0: el watchdog ALU se ha disparado.
Bit 1: ALU ha detectado errores de signos de actividad.
Ayuda: Cambiar el encóder.

F33820 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ: Telegrama con error

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex:
Error de CRC.
xx = 02 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33835 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el encóder afectado presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33836 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33837 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ: Componente con fallo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33845 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al encóder afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33850 (N, A) Encóder 3: Error de software interno en la evaluación de señales del encóder

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: POWER ON
Causa: Ha aparecido un error de software interno en el Sensor Module de encóder 3.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El segmento de tiempo de la tarea no prioritaria está bloqueado.
2: No está bien la suma de verificación en la memoria de código.
10000: La memoria OEM del encóder EnDat contiene datos incomprensibles.
11000 ... 11499: Datos de descripción de EEPROM erróneos.
11500 ... 11899: Datos de calibración de EEPROM erróneos.
11900 ... 11999: Datos de configuración de EEPROM erróneos.
16000: Inicialización de encóder DRIVE-CLiQ Aplicación errónea.
16001: Inicialización de encóder DRIVE-CLiQ ALU erróneo.
16002: Inicialización HISI/SISI de encóder DRIVE-CLiQ errónea.
16003: Inicialización Safety de encóder DRIVE-CLiQ errónea.
16004: Error de sistema interno de encóder DRIVE-CLiQ.
Ayuda: - Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33851 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Falta signo de actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 3) afectado y la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.
Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33860 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Telegrama con error

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 3) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex = 17 dec:
Error CRC y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex = 01 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex = 02 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex = 19 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex = 03 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex = 20 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex = 04 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex = 21 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex = 05 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 16 hex = 22 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 06 hex = 06 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerda.
xx = 19 hex = 25 dec:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex = 09 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33885 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 3) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex = 26 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

Ayuda: - Comprobar la tensión de alimentación de los componentes afectados.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33886 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 3) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33887 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado (Sensor Module para encóder 3) se ha detectado un error. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33895 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica alterna de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Sensor Module (encóder 3) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33896 (N, A) Encóder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Propiedades de componente incoherentes

Valor de aviso: nº de componente: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Las propiedades del componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encóder 3) definido por el valor de fallo se han modificado de forma irregular respecto al estado reinante en el arranque. La causa puede ser p. ej. el cambio de un cable DRIVE-CLiQ o de un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nº de componente.
Ayuda:
- Ejecutar POWER ON.
- En caso de cambio de componente, usar sólo componentes iguales y, si es posible, versiones de firmware idénticas.
- Al cambiar un cable usar a ser posible otro que tenga la misma longitud (tener en cuenta la longitud máxima de cable).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F33899 (N, A) Encóder 3: Fallo desconocido

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: En el Sensor Module para el encóder 3 ha aparecido un fallo que no puede ser interpretado por la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del fallo.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de este nuevo fallo.
Ayuda: - Cambiar el firmware en el Sensor Module por uno más antiguo (r0148).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A33902 (F, N) Encóder 3: Fallo de BUS SPI

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo al manejar el bus SPI interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33903 (F, N) Encóder 3: Fallo de BUS I2C

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo al manejar el bus I2C interno.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Sustituir el Sensor Module.
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Sensor Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33905 (N, A) Encóder 3: Parametrización errónea

Valor de aviso: parámetro: %1, info adicional: %2

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Un parámetro del encóder 3 se ha reconocido como erróneo.
Puede que el tipo de encóder parametrizado no coincida con el conectado.
El parámetro afectado puede determinarse de la forma siguiente:
- Determinar el número del parámetro a partir del valor de fallo (r0949).
- Determinar el índice del parámetro (p0187).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = información adicional, xxxx = parámetros
yyyy = 0:
No hay más información disponible.
yyyy = 1:
Nivel HTL (p0405.1 = 0) combinado con Vigilancia pista A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) no es soportado por este componente.
yyyy = 2:
En p0400 se ha registrado un código para un encóder identificado, pero no se ha realizado ninguna identificación.
Inicie una nueva identificación de encóder.
yyyy = 3:
En p0400 se ha registrado un código para un encóder identificado, pero no se ha realizado ninguna identificación.
Seleccione en p0400 un encóder de lista con código < 10000.
yyyy = 4:
El encóder SSI (p0404.9 = 1) sin pista A/B no es soportado por este componente.
yyyy = 5:
En el encóder de señal rectangular, el valor en p4686 es mayor que en p0425.
yyyy = 6:
El encóder DRIVE-CLiQ no se puede utilizar con esta versión de firmware.
yyyy = 7:
En el encóder de señal rectangular la corrección Xreal1 (p0437.2) solo se admite en marcas cero equidistantes.
yyyy = 8:
La regla de medida utilizada no admite el paso entre polos del motor.

Ayuda: - Comprobar que el tipo de encóder conectado coincide con el parametrizado.
- Corregir el parámetro definido por el valor de fallo (r0949) y p0187.
Para número de parámetro = 314:
- Comprobar el número de pares de polos y la relación del reductor de medida. El cociente entre el "nº de pares de polos" y la "relación del reductor de medida" debe ser menor o igual que 1000: ((r0313 * p0433)/p0432 <= 1000).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A33915 (F, N) Encóder 3: Error de configuración

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La configuración del encóder 3 es errónea.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: La reparametrización entre fallo/alarma no está permitida.
419: Con la resolución fina configurada Gx_XIST2, el encóder detecta una posición real absoluta máxima posible (r0483) que ya no puede representarse dentro de 32 bits.

Ayuda: Rel. al valor de alarma = 1:
No realizar reparametrización entre fallo/alarma.
Rel. al valor de alarma = 419:
Reducir la resolución fina (p0419).

Reacción a F: NINGUNA (IASC/FRENODC)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F33916 (N, A) Encóder 3: Error al parametrizar

Valor de aviso: parámetro: %1, info adicional: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: DES1 (DES2, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Un parámetro del encóder 3 se ha reconocido como erróneo.
Puede que el tipo de encóder parametrizado no coincida con el conectado.
El parámetro afectado puede determinarse de la forma siguiente:
- Determinar el número del parámetro a partir del valor de fallo (r0949).
- Determinar el índice del parámetro (p0187).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del parámetro.
Nota:
El fallo sólo se emite en encóders con r0404.10 = 1 o r0404.11 = 1. Se corresponde con A33905 en encóders con r0404.10 = 0 y r0404.11 = 0.
Ayuda: - Comprobar que el tipo de encóder conectado coincide con el parametrizado.
- Corregir el parámetro definido por el valor de fallo (r0949) y p0187.

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A33920 (F, N) Encóder 3: Fallo en sensor de temperatura

Valor de aviso: causa del fallo: %1, nº de canal: %2
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
yyxx hex: yy: Número de canal, xx: Causa del fallo
xx = 1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 ohmios).
xx = 2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 ohmios, KTY: R < 50 ohmios).
xx = Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda: - Comprobar si el cable al encóder es del tipo correcto y está bien conectado.
- Comprobar el sensor de temperatura seleccionado en p0600 a p0603.
- Sustituir el Sensor Module (fallo de hardware o datos de calibración erróneos).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A33940 (F, N) Encóder 3: Estado de amarre erróneo del cabezal

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El estado de amarre del cabezal es erróneo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nivel de señal del sensor S1.
Nota:
Un nivel de señal de 500 mV equivale a un valor de 500 dec.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar herramienta de amarre.
- Comprobar la tolerancia y, en caso necesario, adaptarla (p5040).
- Comprobar los umbrales y, en caso necesario, adaptarlos (p5041).
- Comprobar el sensor analógico S1 y las conexiones.
Ver también: p5040 (Cabezal Umbrales de tensión Tolerancia), p5041 (Cabezal Umbrales de tensión)

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A33999 (F, N) Encóder 3: Alarma desconocida

Valor de aviso: nuevo aviso: %1

Objeto accto.: SERVO, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En el Sensor Module para el encóder 3 ha aparecido una alarma que no puede ser interpretada por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la alarma.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de esta nueva alarma.

Ayuda: - Cambiar el firmware en el Sensor Module por uno más antiguo (r0148).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F34207 (N, A) VSM: Umbral de fallo por temperatura sobrepasado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La temperatura (r3666) medida con el Voltage Sensing Module (VSM) ha superado el umbral ajustado (p3668).
Nota:
Este fallo sólo puede dispararse si se ha activado la evaluación de temperatura (p3665 = 2 para sensor KTY ó p3665 = 1 para sensor PTC)
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
yyxxxx dec:
yy: número del componente que ha detectado el error.

Ayuda: - Comprobar los ventiladores.
- Reducir la potencia.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A34211 (F, N) VSM: Umbral de alarma por temperatura sobrepasado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La temperatura (r3666) medida con el Voltage Sensing Module (VSM) ha superado el umbral ajustado (p3667).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Las centenas y las decenas de millar indican el número de componente del VSM que ha detectado el fallo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar los ventiladores.
- Reducir la potencia.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

N34800 (F) VSM: Aviso agrupado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: NINGUNO

Causa: El Voltage Sensing Module (VSM) ha detectado como mínimo un fallo.

Ayuda: Evaluación de los restantes avisos actuales.

Reacción a F: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F34801 VSM DRIVE-CLiQ: Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al Voltage Sensing Module (VSM) afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: - Comprobar la conexión DRIVE-CLiQ.
- Sustituir el Voltage Sensing Module (VSM).

F34801 VSM DRIVE-CLiQ: Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al Voltage Sensing Module (VSM) afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: - Comprobar la conexión DRIVE-CLiQ.
- Sustituir el Terminal Module.

F34802 VSM: Desb. Seg. tiempo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha producido un desbordamiento de segmento de tiempo en el Voltage Sensing Module.

Ayuda: Sustituir el Voltage Sensing Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F34803 VSM: Test memoria

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante el test de memoria en el Voltage Sensing Module ha aparecido un error.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el Voltage Sensing Module.
- Sustituir el Voltage Sensing Module.

F34804 VSM: CRC

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Al leer la memoria de programa en el Voltage Sensing Module (VSM) ha aparecido un error de suma de verificación.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Sustituir el Voltage Sensing Module.

F34805 VSM: Suma de verificación en EPROM incorrecta

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Los datos de parámetros internos están dañados.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
01: Error en acceso a EEPROM.
02: Número de bloques en EEPROM excesivo.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Sustituir el Voltage Sensing Module (VSM).

F34806 VSM: Inicialización

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Durante la inicialización ha aparecido un fallo en el Voltage Sensing Module (VSM).
Ayuda: Sustituir el Voltage Sensing Module.

A34807 (F, N) VSM: Secuenciador Vigilancia de tiempo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Tiempo superado en secuenciador del Voltage Sensing Module (VSM).
Ayuda: Sustituir el Voltage Sensing Module.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F34820 VSM DRIVE-CLiQ: Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Voltage Sensing Module afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex:
Error de CRC.
xx = 02 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F34835 VSM DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Voltage Sensing Module afectado presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.

F34836 VSM DRIVE-CLiQ: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al Voltage Sensing Module afectado presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F34837 VSM DRIVE-CLiQ: Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F34845 VSM DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al Voltage Sensing Module (VSM) afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F34850 VSM: Error de software interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: POWER ON

Causa: Ha aparecido un error de software interno en el Voltage Sensing Module (VSM).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El segmento de tiempo de la tarea no prioritaria está bloqueado.
2: No está bien la suma de verificación en la memoria de código.

Ayuda:
- Sustituir el Voltage Sensing Module (VSM).
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Voltage Sensing Module .
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F34851 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Voltage Sensing Module (VSM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.

F34860 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Voltage Sensing Module (VSM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex = 17 dec:
Error CRC y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex = 01 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex = 02 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex = 19 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex = 03 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex = 20 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex = 04 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex = 21 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex = 05 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 16 hex = 22 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 06 hex = 06 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerda.
xx = 19 hex = 25 dec:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex = 09 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F34885 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Voltage Sensing Module (VSM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex = 26 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

Ayuda: - Comprobar la tensión de alimentación de los componentes afectados.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F34886 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Voltage Sensing Module (VSM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F34887 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado (Voltage Sensing Module) se ha detectado un error. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F34895 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica alterna de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Voltage Sensing Module (VSM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F34896 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Propiedades de componente incoherentes

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Las propiedades del componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) definido por el valor de fallo se han modificado de forma irregular respecto al estado reinante en el arranque. La causa puede ser p. ej. el cambio de un cable DRIVE-CLiQ o de un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nº de componente.

Ayuda:
- Ejecutar POWER ON.
- En caso de cambio de componente, usar sólo componentes iguales y, si es posible, versiones de firmware idénticas.
- Al cambiar un cable usar a ser posible otro que tenga la misma longitud (tener en cuenta la longitud máxima de cable).

F34899 (N, A) VSM: Fallo desconocido

Valor de aviso: nuevo aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el Voltage Sensing Module (VSM) ha aparecido un fallo que no puede ser interpretado por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del fallo.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de este nuevo fallo.

Ayuda: - Cambiar el firmware en el Voltage Sensing Module por un firmware anterior (r0158).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A34903 (F, N) VSM: Fallo en bus I2C

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha aparecido un error al acceder a través del bus I2C interno del módulo.
Ayuda: Sustituir el Voltage Sensing Module (VSM).
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A34903 (F, N) VSM: Fallo en bus I2C

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha aparecido un error al acceder a través del bus I2C interno del módulo.
Ayuda: Sustituir el Terminal Module.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A34904 (F, N) VSM: EEPROM

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha aparecido un error al acceder a la memoria no volátil del Terminal Module.
Ayuda: Sustituir el Voltage Sensing Module (VSM).
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A34905 (F, N) VSM: Acceso parámetros

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La Control Unit ha intentado escribir un valor de parámetro ilegal en el Voltage Sensing Module (VSM).
Ayuda: - Comprobar si la versión del firmware del VSM (r0158) casa con la versión del firmware de la Control Unit (r0018).
- En caso necesario, sustituir el Voltage Sensing Module.
Nota:
El archivo readme.txt de la tarjeta de memoria contiene las versiones de firmware que son compatibles entre sí.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A34920 (F, N) VSM: Fallo en sensor de temperatura

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Ayuda: - Comprobar la correcta conexión del sensor.
- Sustituir el sensor.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A34999 (F, N) VSM: Alarma desconocida

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el Voltage Sensing Module (VSM) ha aparecido una alarma que no puede ser interpretada por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la alarma.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de esta nueva alarma.
Ayuda: - Cambiar el firmware en el Voltage Sensing Module por uno más antiguo (r0148).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35000 TM54F: Tiempo de muestreo no válido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: POWER ON
Causa: El tiempo de muestreo ajustado no es válido.
- No es un múltiplo entero del ciclo DP.
Valor de fallo (r0949, coma flotante):
Tiempo de muestreo válido propuesto.
Ayuda: Adaptar el tiempo de muestreo (p.ej., ajustando el tiempo de muestreo válido propuesto).
Ver también: p10000 (SI Tiempo de muestreo)

F35001 TM54F: Valor de parámetro no válido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: El valor introducido no es válido.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de parámetro con el valor inválido.
Ayuda: Corregir el valor del parámetro.

F35002 TM54F: Modo de puesta en marcha no es posible

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La activación del modo de puesta en marcha ha sido rechazada porque al menos en un accionamiento perteneciente a TM54F no hay supresión de impulsos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número de objeto de accionamiento del primer accionamiento encontrado sin supresión de impulsos.
Ayuda: Ajustar una supresión de impulsos en el accionamiento indicado en el valor de fallo.

F35003 TM54F: Confirmación en Control Unit necesaria

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha confirmado un fallo en el Terminal Module 54F (TM54F) a través de la confirmación segura (p10006).
Se necesita una confirmación adicional en la Control Unit.
Ayuda: Ejecutar confirmación en la Control Unit.

F35011 TM54F: Asignación número de objeto de accionamiento no admisible

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se ha asignado un número de objeto de accionamiento duplicado. Cada número de objeto de accionamiento se puede asignar exactamente una vez.
Ayuda: Corregir la asignación de los números de objeto de accionamiento.
Ver también: p10010 (SI Objetos de accionamiento Asignación)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35012 TM54F: Parada de prueba activa

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La parada de prueba para el Terminal Module 54F (TM54F) está en ejecución actualmente.
Nota:
Si se produce un error durante la parada de prueba, se señaliza F35013.

Ayuda: La alarma desaparece automáticamente tras la finalización correcta o la cancelación (en caso de error) de la parada de prueba.

F35013 TM54F: Par prueba errónea

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Al ejecutar la parada de prueba en TM54F se ha detectado un error. Se transmiten señales de mando de seguridad positiva (Failsafe Values) a las funciones de seguridad.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
aaaabbcc hex:
aaaa: DO o F-DI (en función del paso de prueba cc) en las que no se adoptó el estado esperado (bit 0 = F-DI 0 o F-DO 0, bit 1 = F-DI 1 o F-DO 1, etc.).
bb: Causa del fallo
bb = 01 hex: Error interno.
bb = 02 hex: Error al comparar las señales de conmutación de ambos canales (F-DI o DI).
bb = 03 hex: Error interno.
bb = 04 hex: Error al comparar las señales de conmutación de ambos canales (Diag-DO).
cc: Estado de la parada de prueba en el que se ha producido el error.
El formato de representación es el siguiente:
Estado erróneo del esclavo: (Acciones de prueba)(Acciones de prueba) | Paso correspondiente en el maestro: (Acciones de prueba)(Acciones de prueba) | Descripción
00 hex: (L1+DES)(L2+CON) | 0A hex: ( )( ) | Sincronización/Paso adelante
0A hex: (L1+DES)(L2+CON) | 15 hex: ( )( ) | Paso de espera
15 hex: (L1+DES)(L2+DES) | 20 hex: ( )( ) | 1.) F-DI 0 ... 4 Prueba a 0 V 2.) Paso adelante a nuevo nivel
20 hex: (L1+DES)(L2+DES) | 2B hex: ( )( ) | Paso de espera
2B hex: (L1+CON)(L2+CON) | 36 hex: ( )( ) | 1.) F-DI 5 ... 9 Prueba a 0 V 2.) Paso adelante a nuevo nivel
36 hex: (DO OFF)( ) | 41 hex: (DO OFF)( ) | Paso de espera/Paso adelante
41 hex: (DO OFF)( ) | 4C hex: (DO OFF)( ) | Paso de espera
4C hex: (DO ON)( ) | 57 hex: (DO ON)( ) | 1.) Prueba Diag-DO o Diag-DI 2.) Paso adelante a nuevo nivel
57 hex: (DO ON)( ) | 62 hex: (DO ON)( ) | Paso de espera
62 hex: (DO OFF)( ) | 6D hex: (DO ON)( ) | 1.) Prueba Diag-DO o Diag-DI 2.) Paso adelante
6D hex: (DO OFF)( ) | 78 hex: (DO ON)( ) | Paso de espera
78 hex: (DO ON)( ) | 83 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Prueba Diag-DO o Diag-DI 2.) Paso adelante
83 hex: (DO ON)( ) | 8E hex: (DO OFF)( ) | Paso de espera
8E hex: (DO OFF)( ) | 99 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Prueba Diag-DO o Diag-DI 2.) Paso adelante
99 hex: (DO OFF)( ) | A4 hex: (DO OFF)( ) | Paso de espera
A4 hex: (DO OFF)( ) | AF hex: (DO OFF)( ) | Prueba Diag-DO o Diag-DI
AF hex: (DO Estado original)( ) | C5 hex: (DO Estado original)( ) | Paso adelante
C5 hex: Final de prueba
Las esperas que se deben comprobar dependen del modo Test parametrizado (p10047).
Las siguientes esperas se comprueban en los pasos de verificación de la prueba de las F-DO:
El formato de representación es el siguiente:
Paso de prueba (SL MA): Valor esperado Diag-DO Modo 1 | Valor esperado DI 20 ... 23 Modo 2 | Valor esperado DI 20 ... 23 Modo 3
(4C hex 57 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V
(62 hex 6D hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 0 V
(78 hex 83 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 24 V
(8E hex 99 hex): Diag-DO = 24 V | DI = 0 V | DI = 24 V
(A4 hex AF hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ejemplo:
Si aparece un fallo en un paso de parada de prueba que tenga como causa bb = 02 hex o 04, la acción de prueba del fallo ha tenido lugar en el paso anterior de parada de prueba. La prueba de la espera tiene lugar en el siguiente paso.
El maestro señaliza el valor de fallo 0001_04AF y el esclavo señaliza el valor de fallo 0001_04A4.
aaaa = 1 --> La F-DO 0 está afectada.
bb = 04 hex --> La prueba de la Diag-DO ha fallado.
cc = La prueba de la espera ha tenido lugar en el paso de parada de prueba AF en el maestro y A4 en el esclavo.
En la tabla se comprueba la espera Diag-DO = 0 V, es decir, la Diag-DO estaba a 0 V en lugar de los 24 V previstos.
La correspondiente acción de prueba se ha realizado en el paso anterior (99 hex DO OFF, A4 hex DO OFF). Ambos DO han sido conmutados a OFF.

Ayuda: Comprobar el cableado de las F-DI y F-DO y volver a iniciar la parada de prueba.
Nota:
El fallo se anula cuando la parada de prueba se ejecuta sin errores.
Con el valor de fallo = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex se aplica:
Estos valores de fallo aparecen junto con el fallo F35152. En este caso, deben comprobarse todos los parámetros para la parada de prueba.
Compruebe además si la versión de firmware del TM54F coincide con la de la Control Unit.
Compruebe asimismo p10001, p10017, p10046 y p10047.
Después de corregir los parámetros es necesario un POWER ON.

A35014 TM54F: Parda prueba nec.

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa:
- Tras la conexión del accionamiento no se ha ejecutado aún una parada de prueba.
- Tras una puesta en marcha se necesita una nueva parada de prueba.
- El tiempo para la ejecución de la dinamización forzada (par. prueba) ha transcurrido (p10003).

Ayuda: Disparar par. prueba (BI: p10007).

A35015 TM54F: Motor Module sustituido o configuración incoherente

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La comunicación cíclica de al menos un accionamiento con el Terminal Module 54F (TM54F) no está activa.
Posibles causas:
- Se ha sustituido al menos un Motor Module (p. ej. sustitución de hardware si se sustituyen piezas).
- La parametrización de TM54F (p10010) es incoherente con el número de ejes que han activado funciones de vigilancia de movimiento independientes del accionamiento con TM54F.
- Un accionamiento activado no tiene comunicación a través de DRIVE-CLiQ.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
yyyy yyyy xxxx xxxx bin
xxxx xxxx bin: Configuración incoherente
Bit 0 = 1: Sin comunicación con el accionamiento 1.
...
Bit 5 = 1: Sin comunicación con el accionamiento 6.
yyyy yyyy bin: Motor Module sustituido o cable DRIVE-CLiQ de un Motor Module no enchufado.
Bit 8 = 1: El Motor Module del accionamiento 1 ha sido sustituido o no se comunica.
...
Bit 13 = 1: El Motor Module del accionamiento 6 ha sido sustituido o no se comunica.
Nota:
Si hay un fallo presente, no se habilita ninguno de los accionamientos especificados en el valor de fallo que operan con funciones de vigilancia de movimiento integradas en el accionamiento con TM54F.
Rel. a valor de fallo = 0:
El número de objetos de accionamiento indicados en p10010 no es igual al número de accionamientos que tengan habilitadas unas funciones de vigilancia de movimiento independientes del accionamiento.
Ver también: p10010 (SI Objetos de accionamiento Asignación)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Comprobar si en todos los objetos de accionamiento indicados en p10010 estén habilitadas las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento con TM54F (p9601).
Nota:
Si se ha desactivado y activado un accionamiento sin haber establecido antes la conexión DRIVE-CLiQ, también se emite esta alarma.
En caso de cambio de un Motor Module, ejecutar los pasos siguientes:
- Iniciar en el TM54F la función de copia para Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar en el TM54F el CRC del hardware (p9701 = EC hex).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

A35016 TM54F: Comunicación de datos útiles con accionamiento no establecida

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La comunicación cíclica de datos útiles dentro del Terminal Module 54F (TM54F) aún no está activa.
Este aviso se emite después del arranque del TM54F maestro y el TM54F esclavo y se anula automáticamente una vez establecida la comunicación.
Si un accionamiento no comunica con TM54F, todos los accionamientos parametrizados en p10010 permanecen sin habilitar.

Ayuda: En caso de cambio de un Motor Module, ejecutar los pasos siguientes:
- Iniciar en el TM54F la función de copia para Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar en el TM54F el CRC del hardware (p9701 = EC hex).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

Es aplicable por principio:
- Comprobar si en todos los objetos de accionamiento indicados en p10010 estén habilitadas las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento con TM54F (p9601).
- Comprobar si está presente el fallo F35150; dado el caso, eliminar la causa del fallo.

Ver también: r10055 (SI TM54F Estado de comunicación específico del accionamiento)

F35040 TM54F: Subtensión 24 V

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado subtensión en la alimentación de 24 V del Terminal Module 54F (TM54F).
Como reacción de error se transmiten bornes de entrada de seguridad a las vigilancias de movimientos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: Subtensión de la alimentación en conexión X524.
Bit 1 = 1: Subtensión de la alimentación en conexión X514.

Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24 V de TM54F.
- Realizar una confirmación segura (p10006).

F35043 TM54F: Sobretensión 24 V

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Se ha detectado sobretensión en la alimentación de 24 V del Terminal Module 54F (TM54F).
Como reacción de error se transmiten bornes de entrada de seguridad a las vigilancias de movimientos.

Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24 V de TM54F.
- Realizar una confirmación segura (p10006).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35051 TM54F: Defecto en un canal de vigilancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El Terminal Module 54F (TM54F) ha detectado un error en la comparación de datos cruzada entre los dos canales de mando.
Como reacción de error se transmiten bornes de entrada de seguridad a las vigilancias de movimientos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
aaaabbcc hex
aaaa: Un valor superior a cero indica un error de software interno.
bb: Dato para la comparación cruzada que ha producido el error.
bb = 00 hex: p10000
bb = 01 hex: p10001
bb = 02 hex: p10002
bb = 03 hex: p10006
bb = 04 hex: p10008
bb = 05 hex: p10010
bb = 06 hex: p10011
bb = 07 hex: p10020
bb = 08 hex: p10021
bb = 09 hex: p10022
bb = 0A hex: p10023
bb = 0B hex: p10024
bb = 0C hex: p10025
bb = 0D hex: p10026
bb = 0E hex: p10027
bb = 0F hex: p10028
bb = 10 hex: p10036
bb = 11 hex: p10037
bb = 12 hex: p10038
bb = 13 hex: p10039
bb = 14 hex: p10040
bb = 15 hex: p10041
bb = 16 hex: p10042
bb = 17 hex: p10043
bb = 18 hex: p10044
bb = 19 hex: p10045
bb = 1A hex: p10046
bb = 1B hex: Parada de prueba interna p10041
bb = 1C hex: Parada de prueba interna p10046
bb = 1D ... 1F hex: Parada de prueba interna p10017, p10002, p10000
bb = 20 ... 2A hex: Parada de prueba interna p10040, p10046, p10047
bb = 2B hex: Parada de prueba Inicialización
bb = 2C hex: Inicialización de cálculo de entrada/salida
bb = 2D ... 45 hex: Datos internos para el cálculo de salida p10042 ... p10045
bb = 46 ... 63 hex: Datos para el cálculo del grupo de accionamientos 1
bb = 64 ... 81 hex: Datos para el cálculo del grupo de accionamientos 2
bb = 82 ... 9F hex: Datos para el cálculo del grupo de accionamientos 3
bb = A0 ... BD hex: Datos para el cálculo del grupo de accionamientos 4
bb = BE hex: Tiempo de inhibición de rebote de las entradas de seguridad (F-DI) p10017
bb = BF hex: Tiempo de inhibición de rebote de las entradas monocanal (DI) p10017
bb = C0 hex: Tiempo de inhibición de rebote de las entradas Diag p10017
bb = C1 hex: p10030
bb = C2 hex: p10031
bb = C3 ... CA hex: Datos nuevos para el cálculo de los grupos de accionamiento
cc: Índice del dato para la comparación cruzada que ha producido el error.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Ejecutar los siguientes pasos en el TM54F:
- Activar el modo de puesta en marcha Safety (p0010 = 95).
- Iniciar la función de copia para parámetros SI (p9700 = 57 hex).
- Confirmar la modificación de datos global (p9701 = AC hex).
- Terminar el modo de puesta en marcha Safety (p0010 = 0).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar una confirmación segura (p10006).

En caso de error de software interno (aaaa superior a cero):
- Actualizar el software en el TM54F.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir el TM54F.

F35052 (A) TM54F: Fallo de hardware interno

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se ha detectado un fallo de software/hardware interno en el Terminal Module 54F (TM54F).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda:
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Actualizar el firmware en TM54F a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir el TM54F.

Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F35053 TM54F: Umbral de fallo por temperatura sobrepasado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La temperatura medida con el registro de temperatura en el TM54F ha sobrepasado el valor umbral para disparar este fallo.
Como reacción de error se transmiten bornes de entrada de seguridad a las vigilancias de movimientos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Ayuda:
- Dejar que se enfríe el TM54F.
- Realizar una confirmación segura (p10006).

A35054 TM54F: Umbral de alarma por temperatura sobrepasado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La temperatura medida con la circuitería al efecto en el TM54F ha sobrepasado el valor umbral para disparar esta alarma.
Ayuda:
- Dejar que se enfríe el TM54F.
- Realizar una confirmación segura (p10006).

A35075 (F) TM54F: Error en comunicación interna

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Ha aparecido un error de comunicación interno en el Terminal Module 54F (TM54F).
Esta alarma también puede aparecer si existe TM54F y aún no está parametrizada ninguna función Safety.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico en Siemens.

Ayuda: Rel. a fallos de comunicación internos:
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Actualizar el software en el TM54F.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir el TM54F.

Rel. a TM54F presente y ninguna función Safety todavía parametrizada:
- No es necesario ninguno. La alarma desaparece automáticamente si se parametriza una función Safety.

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A35080 (F) TM54F: Error en suma de verificación parámetros seguros

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La suma de verificación real para los parámetros de seguridad calculada y ajustada en r10004 no coincide con la suma de verificación teórica guardada en p10005 con ocasión de la última prueba de recepción (aceptación) de la máquina.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Error en suma de verificación en parámetros SI funcionales.
2: Error en suma de verificación en parámetros SI asignación de componentes.

Ayuda:
- Comprobar los parámetros de seguridad, dado el caso corregirlos.
- Ajustar suma de verificación teórica a suma de verificación real.
- Confirmar la sustitución del hardware.
- Ejecutar POWER ON.
- Ejecutar test de recepción (aceptación).

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

A35081 (F) TM54F: Señal 1 estática en la F-DI para una confirmación segura

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En la F-DI parametrizada en p10006 está presente durante más de 10 segundos una señal 1 lógica.
Si no se efectúa ninguna confirmación en la F-DI para confirmación segura, debe haber una señal 0 lógica estática.
De esta forma se evita una confirmación segura accidental (o una señal "Internal Event Acknowledge") cuando se produce una rotura de hilo o rebota una de las dos entradas digitales.

Ayuda: Ajustar la entrada digital de seguridad (F-DI) a la señal lógica 0 (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F35150 TM54F: Error comunicación

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se ha detectado un fallo de comunicación entre el TM54F maestro y la Control Unit o entre el TM54F esclavo y el Motor Module.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: En caso de cambio de un Motor Module, ejecutar los pasos siguientes:
- Iniciar en el TM54F la función de copia para Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar en el TM54F el CRC del hardware (p9701 = EC hex).
- Guardar todos los parámetros (p0977 = 1).
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).

Es aplicable por principio:
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Actualizar el software en el TM54F.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).
- Sustituir el TM54F.

F35151 TM54F: Error discrepancia

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Los bornes de entrada o de salida seguros muestran un estado distinto durante un tiempo mayor al parametrizado en p10002.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex
xxxx: Los bornes de entrada seguros F-DI presentan una discrepancia.
Bit 0: Discrepancia en F-DI 0
...
Bit 9: Discrepancia en F-DI 9
yyyy: Los bornes de salida seguros F-DO presentan una discrepancia.
Bit 0: Discrepancia en F-DO 0
...
Bit 3: Discrepancia en F-DO 3
Nota:
Si aparecen sucesivamente varios errores de discrepancia, entonces sólo se señaliza este fallo para el primer error aparecido.
Posibilidades para el análisis de todos los errores de discrepancia:
- Evaluar con el software de puesta en marcha los estados de las entradas y salidas del TM54F. El él se muestran todos los errores de discrepancia.
- Buscar posibles discrepancias entre los parámetros p10051 y p10052 del TM54F maestro y el TM54F esclavo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Comprobar el cableado de la F-DI correspondiente (problemas de contacto).
Los errores de discrepancia de las entradas digitales de seguridad (F-DI) sólo se pueden confirmar por completo si se ha realizado una confirmación segura después de solventar la causa del fallo (ver p10006). Mientras no se efectúe una confirmación segura, la F-DI correspondiente permanecerá internamente en estado seguro.
En operaciones de conexión cíclicas en entradas digitales de seguridad (F-DI) tal vez deba adaptarse el tiempo de discrepancia a la frecuencia de conmutación:
Si el periodo de un impulso de conmutación cíclico es del orden de magnitud del doble del valor de p10002, deberán comprobarse las fórmulas siguientes:
p10002 < (tp/2) - td (el tiempo de discrepancia debe ser menor que media duración de periodo menos el tiempo de discrepancia real)
p10002 >= p10000 (el tiempo de discrepancia debe ser de p10000 como mínimo)
p10002 > td (el tiempo de discrepancia debe ser mayor que el tiempo de discrepancia de conmutación que pueda producirse realmente)
td: tiempo de discrepancia real posible en ms que puede producirse en una operación de conexión. Este debe ser equivalente a 1 tiempo de muestreo de SI como mínimo (ver p10000).
tp: periodo de una operación de conexión en ms.
En operaciones de conexión cíclicas, si la inhibición de rebote (p10017) está activa, el tiempo de discrepancia se especifica directamente con el tiempo de inhibición de rebote.
Si el periodo de un impulso de conmutación cíclico es del orden de magnitud del doble del tiempo de inhibición de rebote, deberán comprobarse las fórmulas siguientes:
p10002 < p10017 + 1 ms - td
p10002 > td
p10002 >= p10000
Ejemplo:
Con un tiempo de muestreo de SI de 12 ms y una frecuencia de conmutación de 110 ms (p10017 = 0), el tiempo de discrepancia puede ajustarse como máximo de la siguiente manera:
p10002 <= 110/2 ms - 12 ms = 43 ms --> Se redondea a p10002 <= 36 ms
Puesto que el tiempo de discrepancia se aplica redondeado a tiempos de muestreo de SI completos, si el resultado no es un múltiplo del ciclo de muestreo SI, se debe redondear a un ciclo de muestreo de SI completo.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)

F35152 TM54F: Error de software interno

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha aparecido un error de software interno en el Terminal Module 54F (TM54F).
Las entradas y salidas digitales de seguridad (F-DI, F-DO) del TM54F se han conmutado en el estado seguro.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital de seguridad)
F-DO: Failsafe Digital Output (salida digital de seguridad)
Ayuda: Asegurarse de que la versión de firmware del TM54F corresponda a la versión de firmware de la Control Unit.
En el proyecto debe estar activada la actualización automática de firmware.
Nota:
Este aviso aparece también, por ejemplo, junto con el fallo F35013. En ese caso compruebe todos los parámetros para la parada de prueba del TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). En este caso, una vez rectificados los parámetros, es necesario efectuar un POWER ON.

A35200 (F, N) TM: Datos de calibración

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Se ha detectado un error en los datos de calibración del Terminal Module.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Las centenas y las decenas de millar indican el Id de componente del Terminal Module que ha detectado el error.
El millar indica si está afectada una entrada analógica 0 (=0) o una salida analógica 1 (=1).
La centena indica el tipo de fallo:
0: No hay datos de calibración.
1: Offset excesivo (> 100 mV).
Las unidades y decenas definen el número de la entrada afectada.

Ayuda: Desconectar y volver a conectar el equipo.
Si sigue aún presente el fallo, sustituir el módulo.

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F35207 (N, A) TM: Umbral de fallo/alarma por temperatura canal 1 sobrepasado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante la evaluación de la temperatura a través del Terminal Module (TM) se ha cumplido como mínimo una de las siguientes condiciones para el disparo de este fallo.
- El umbral de alarma se ha superado durante más tiempo del ajustado en la temporización (p4102[0], p4103[0]).
ó:
- Se ha superado el umbral de fallo (p4102[1]).
Nota:
En el caso de PTC es aplicable:
- Si r4101[0] > 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[0] = 250 °C.
- Si r4101[0] <= 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[0] = -50 °C.
La temperatura medida se muestra en la salida de conector r4105[0].
Este fallo sólo se desencadena si se ha activado la evaluación de temperatura (p4100[0] = 2 para sensor KTY84, p4100[0] = 1 para sensor PTC o p4100[0] = 4 para bimetal (sólo en TM120)).
Atención:
Este fallo sólo provoca la desconexión del accionamiento si existe al menos una interconexión BICO entre el accionamiento y el Terminal Module.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Valor de temperatura en el momento del disparo (multiplicado por 10).

Ayuda: - Enfriar el sensor de temperatura con la histéresis p4102[1] (5 K).
- En caso necesario ajustar la reacción a fallo a NINGUNA (p2100, p2101).
Ver también: p4102

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F35208 (N, A) TM: Umbral de fallo/alarma por temperatura canal 2 sobrepasado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Durante la evaluación de la temperatura a través del Terminal Module 120 (TM120) se ha cumplido como mínimo una de las siguientes condiciones para el disparo de este fallo.
- El umbral de alarma se ha superado durante más tiempo del ajustado en la temporización (p4102[2], p4103[1]).
ó:
- Se ha superado el umbral de fallo (p4102[3]).
Nota:
En el caso de PTC es aplicable:
- Si r4101[1] > 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[1] = 250 °C.
- Si r4101[1] <= 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[1] = -50 °C.
La temperatura medida se muestra en la salida de conector r4105[1].
Este fallo sólo se desencadena si se ha activado la evaluación de temperatura (p4100[1] = 2 para sensor KTY84, p4100[1] = 1 para sensor PTC o p4100[1] = 4 para bimetal).
Atención:
Este fallo sólo provoca la desconexión del accionamiento si existe al menos una interconexión BICO entre el accionamiento y el Terminal Module.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Valor de temperatura en el momento del disparo (multiplicado por 10).

Ayuda: - Enfriar el sensor de temperatura con la histéresis p4102[3] (5 K).
- En caso necesario ajustar la reacción a fallo a NINGUNA (p2100, p2101).
Ver también: p4102

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F35209 (N, A) TM: Umbral de fallo/alarma por temperatura canal 3 sobrepasado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR
Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Durante la evaluación de la temperatura a través del Terminal Module 120 (TM120) se ha cumplido como mínimo una de las siguientes condiciones para el disparo de este fallo.
- El umbral de alarma se ha superado durante más tiempo del ajustado en la temporización (p4102[4], p4103[2]).
ó:
- Se ha superado el umbral de fallo (p4102[5]).
Nota:
En el caso de PTC es aplicable:
- Si r4101[2] > 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[2] = 250 °C.
- Si r4101[2] <= 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[2] = -50 °C.
La temperatura medida se muestra en la salida de conector r4105[2].
Este fallo sólo se desencadena si se ha activado la evaluación de temperatura (p4100[2] = 2 para sensor KTY84, p4100[2] = 1 para sensor PTC o p4100[2] = 4 para bimetal).
Atención:
Este fallo sólo provoca la desconexión del accionamiento si existe al menos una interconexión BICO entre el accionamiento y el Terminal Module.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Valor de temperatura en el momento del disparo (multiplicado por 10).

Ayuda: - Enfriar el sensor de temperatura con la histéresis p4102[5] (5 K).
- En caso necesario ajustar la reacción a fallo a NINGUNA (p2100, p2101).
Ver también: p4102

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35210 (N, A) TM: Umbral de fallo/alarma por temperatura canal 4 sobrepasado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)
Vector: DES2 (DES1, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante la evaluación de la temperatura a través del Terminal Module 120 (TM120) se ha cumplido como mínimo una de las siguientes condiciones para el disparo de este fallo.
- El umbral de alarma se ha superado durante más tiempo del ajustado en la temporización (p4102[6], p4103[3]).
ó:
- Se ha superado el umbral de fallo (p4102[7]).
Nota:
En el caso de PTC es aplicable:
- Si r4101[3] > 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[3] = 250 °C.
- Si r4101[3] <= 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[3] = -50 °C.
La temperatura medida se muestra en la salida de conector r4105[3].
Este fallo sólo se desencadena si se ha activado la evaluación de temperatura (p4100[3] = 2 para sensor KTY84, p4100[3] = 1 para sensor PTC o p4100[3] = 4 para bimetal).
Atención:
Este fallo sólo provoca la desconexión del accionamiento si existe al menos una interconexión BICO entre el accionamiento y el Terminal Module.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Valor de temperatura en el momento del disparo (multiplicado por 10).

Ayuda: - Enfriar el sensor de temperatura con la histéresis p4102[7] (5 K).
- En caso necesario ajustar la reacción a fallo a NINGUNA (p2100, p2101).
Ver también: p4102

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A35211 (F, N) TM: Umbral de alarma por temperatura canal 1 sobrepasado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La temperatura medida (r4105[0]) con la circuitería al efecto del Terminal Module (TM) ha superado el umbral para disparar esta alarma (p4102[0]).
Nota:
En el caso de PTC es aplicable:
- Si r4101[0] > 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[0] = 250 °C.
- Si r4101[0] <= 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[0] = -50 °C.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Valor de temperatura en el momento del disparo (multiplicado por 10).

Ayuda: Enfriar el sensor de temperatura con la histéresis p4102[0] (5 K).
Ver también: p4102

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A35212 (F, N) TM: Umbral de alarma por temperatura canal 2 sobrepasado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La temperatura medida (r4105[1]) con la circuitería al efecto del Terminal Module 120 (TM120) ha superado el umbral para disparar esta alarma (p4102[2]).
Nota:
En el caso de PTC es aplicable:
- Si r4101[1] > 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[1] = 250 °C.
- Si r4101[1] <= 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[1] = -50 °C.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Valor de temperatura en el momento del disparo (multiplicado por 10).

Ayuda: Enfriar el sensor de temperatura con la histéresis p4102[2] (5 K).
Ver también: p4102

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35213 (F, N) TM: Umbral de alarma por temperatura canal 3 sobrepasado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: La temperatura medida (r4105[2]) con la circuitería al efecto del Terminal Module 120 (TM120) ha superado el umbral para disparar esta alarma (p4102[4]).
Nota:
En el caso de PTC es aplicable:
- Si r4101[2] > 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[2] = 250 °C.
- Si r4101[2] <= 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[2] = -50 °C.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Valor de temperatura en el momento del disparo (multiplicado por 10).

Ayuda: Enfriar el sensor de temperatura con la histéresis p4102[4] (5 K).
Ver también: p4102

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35214 (F, N) TM: Umbral de alarma por temperatura canal 4 sobrepasado

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

Causa: La temperatura medida (r4105[3]) con la circuitería al efecto del Terminal Module 120 (TM120) ha superado el umbral para disparar esta alarma (p4102[6]).
Nota:
En el caso de PTC es aplicable:
- Si r4101[3] > 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[3] = 250 °C.
- Si r4101[3] <= 1650 ohmios, la temperatura es de r4105[3] = -50 °C.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Valor de temperatura en el momento del disparo (multiplicado por 10).

Ayuda: Enfriar el sensor de temperatura con la histéresis p4102[6] (5 K).
Ver también: p4102

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35220 (N, A) TM: Frecuencia límite para salida de señal alcanzada

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Las señales que salen del Terminal Module 41 (TM41) para las pistas A/B han alcanzado la frecuencia límite. La señales emitidas ya no están sincronizadas con la consigna prescrita.
Nota:
Si el TM41 está configurado como objeto tecnológico en SIMOTION, este fallo se emite también si las señales A/B están cortocircuitadas en X520.

Ayuda: Modo de operación SIMOTION (p4400 = 0):
- Especificar una menor consigna de velocidad (p1155).
- Reducir el número de impulsos del encóder (p0408).
- Comprobar pista A/B para detectar cortocircuito.
Modo de operación SINAMICS (p4400 = 1):
- La resolución fina del TM41 p0418 no coincide con la del encóder interconectado en la entrada de conector p4420.
- El valor real de posición del encóder r0479 interconectado en la entrada de conector p4420 tiene una velocidad real excesiva.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

F35221 (N, A) TM: Desviación cons-real fuera de tolerancia

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La desviación entre el valor de consigna y las señales presentes (pista A/B) sobrepasa la tolerancia de +/-3 %. La desviación entre la medida interna y la externa es demasiado grande.

Ayuda: - Prolongar el ciclo base (p0110, p0111).
- Sustituir el módulo.

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A35222 (F, N) TM: Nº impulsos del encóder ilegal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El número de impulsos del encóder ajustado no casa con el número permitido por el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Número de impulsos del encóder excesivamente alto.
2: Número de impulsos del encóder excesivamente bajo.
4: Número de impulsos del encóder inferior al offset de la marca cero (p4426).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Ajustar un número de impulsos del encóder dentro del rango permitido (p0408).
- Sustituir TM41 SAC, dado el caso, por TM41 DAC.
Nota:
TM41 SAC: Referencia = 6SL3055-0AA00-3PA0
TM41 DAC: Referencia = 6SL3055-0AA00-3PA1
En el caso de TM41 SAC es aplicable:
- Valor mínimo/valor máximo en p0408: 1000/8192
En el caso de TM41 DAC es aplicable:
- Valor mínimo/valor máximo en p0408: 1000/16384
Ver también: p0408

Reacción a F: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A35223 (F, N) TM: Offset de marca cero ilegal

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El offset de la marca cero ajustado no está permitido.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: Offset de marca cero excesivamente grande.
Ver también: p4426 (TM41 Emulación de encóder Impulsos para marca cero)

Ayuda: Ajustar un offset de marca cero dentro del rango permitido (p4426).

Reacción a F: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A35224 (N) TM: Sincronización de marcas cero interrumpida

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Se ha interrumpido la sincronización de marcas cero con el encóder a emular.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0: El encóder no se encuentra en estado Listo (p. ej., está estacionado).
1: Se ha interconectado un encóder absoluto.
2: El encóder r0479[0...2] interconectado vía entrada de conector p4420 ya se comunica con otro TM41 (sólo un TM41 puede interconectarse con un r0479[0...2] concreto).
3: Se ha anulado la interconexión BICO al Terminal Module 41 (TM41) (CI: p4420 = señal 0).
4: El encóder interconectado vía entrada de conector p4420 ha realizado una conmutación EDS o ha sido reparametrizado (no se admite esta operación, ajustar p4420 = 0 e interconectar de nuevo).
5: Se ha superado el número máximo de vueltas del encóder.
6: Encóder en estado no válido.
7: Encóder en estado no válido.
8: Encóder en estado no válido (el encóder no está parametrizado o bien la fuente de señal interconectada no está en estado cíclico).

Ayuda: No necesario.
- Si el encóder pasa al estado Listo, entonces se repite la sincronización previamente interrumpida.
- Si se ha interrumpido la sincronización por superar el tiempo máximo permitido, entonces no se repite la sincronización.
- La alarma sólo se emite si con un encóder absoluto la sincronización de marca cero está ajustada en el origen (p4401.0 = 1 y p4401.1=0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35225 TM: Sincronización de marca cero parada, encóder no en estado Listo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha detenido la sincronización de marcas cero con el encóder a emular.
- El encóder no se encuentra en estado "Listo".

Ayuda: Llevar el encóder al estado "Listo".

A35226 TM: Pistas A/B desactivadas

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Está congelada la emisión de las pistas A/B en el Terminal Module 41 (TM41).
La emulación de encóder del hardware del TM41 está habilitada (esto es necesario para que no se produzca un TRI State de las pistas A/B). El hardware recibe una consigna igual a cero, de modo que no se produce ningún movimiento en las pistas A/B. (El hardware sólo se habilita si CI: p4420 está interconectado)
Motivos para esta alarma:
- CI: p4420 no se ha conectado (en este caso también se desactiva la emulación de encóder del hardware).
- El encóder no se encuentra en el estado "Servicio" (encóder aparcado o juego de datos de encóder sin parametrizar).
- En TM41 está presente otro fallo.

Ayuda:
- Interconectar CI: p4420.
- Llevar el encóder al estado "Listo".
- Eliminar los fallos presentes en TM41.

A35227 Conmutación EDS/modificación de juego de datos de encóder no admitida

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Los siguientes casos de aplicación no son admitidos por el Terminal Module 41 (TM41):
- El encóder interconectado mediante la entrada de conector p4420 ha realizado una conmutación de EDS.
- El encóder interconectado al TM41 ha sido reparametrizado de tal forma que debe reinterpretarse la posición real del encóder.

Este es, por ejemplo, el caso de la modificación del sentido de giro del motor (p0410, p1821) o de la modificación de la resolución fina (p0418). Con esto puede producirse una variación repentina de la posición real del encóder (consigna de posición de TM41) que no debe emitirse en TM41.
Ver también: p4420 (TM41 Emulación de encóder Consigna de posición)

Ayuda: Ajustar entrada de conector p4420 = 0 e interconectar de nuevo.

A35228 (F, N) TM: Tiempo de muestreo p4099[3] no válido

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El tiempo de muestreo ajustado en p4099[3] para la emulación de encóder incremental en el Terminal Module 41 (TM41) no corresponde a ningún valor válido. Para solucionar el problema, corregir el ajuste de p4099[3]. A continuación, el sistema ejecuta automáticamente un rearranque en caliente/arranque parcial.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Se ha ajustado un ciclo p4099[3] < 125 us.
2: En p4099[3] no se ha introducido un múltiplo entero del ciclo DQ.
3: En el modo SINAMICS, en p4099[3] no se ha introducido un múltiplo entero del ciclo del DO emulado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - En caso necesario, suprimir la interconexión BICO a través de la entrada de conector p4420.
- Comprobar en p4099[3] las reglas de ajuste del tiempo de muestreo indicadas como causa.
- En caso necesario, volver a ajustar la interconexión BICO a través de la entrada de conector p4420.
Nota:
Cada vez que se vuelve a ajustar la interconexión BICO por medio de la entrada de conector p4420, se comprueba en p4099[3] el tiempo de muestreo y, en caso necesario, se emite este aviso.

Reacción a F: DES1 (DES2, NINGUNA)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F35229 TM: Segmento de tiempo desactivado

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: NINGUNA
Vector: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: El valor deseado de un tiempo de ciclo en p4099[0...2] no es válido.
No se ha activado el segmento de tiempo correspondiente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
0: Entradas/salidas digitales (p4099[0]).
1: Entradas analógicas (p4099[1]).
3: Emulación de encóder (p4099[3]).
4: Emulación de encóder Consigna de velocidad (p4099[3]).
5: Emulación de encóder Consigna de velocidad (p4099[3]).
6: Secuenciador interno de TM41 (error interno).

Ayuda: Modificar el tiempo de muestreo en función del valor de alarma.
Nota:
El tiempo de muestreo en p4099[0] no debe ser cero.

F35230 TM: Hardware incorrecto

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: NINGUNA
Vector: NINGUNA

Confirmación: POWER ON

Causa: El Terminal Module (TM) utilizado ha señalizado errores internos.
No deben evaluarse las señales de este módulo, ya que con toda probabilidad son erróneas.

Ayuda: En caso necesario, sustituir el Terminal Module.

A35231 TM: Mando por PLC falta

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La señal "mando por PLC" se anula durante el funcionamiento.
- Cableado erróneo de la entrada de binector para "mando por PLC" (p0854).
- El PLC ha anulado la señal "mando por PLC".
- Se ha interrumpido la transferencia de datos por el bus de campo (maestro/accionamiento).
Nota:
Esta alarma sólo es determinante en el modo operativo "SIMOTION" (p4400 = 0).
En el modo operativo "SINAMICS" (p4400 = 1) se evalúan las consignas en p4420 independientemente de la entrada de binector p0854.

Ayuda: - Comprobar el cableado de la entrada de binector para "mando por PLC" (p0854).
- Comprobar la señal "mando por PLC" y, dado el caso, activarla.
- Comprobar la transferencia de datos por el bus de campo (maestro/accionamiento).
- Comprobar el ajuste del parámetro p2037.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35232 TM41: La marca cero ya no está sincronizada: se requiere POWER ON

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Modo de operación SINAMICS (p4400 = 1):
Al parametrizar un Terminal Module 41 (TM41) o durante el funcionamiento de un TM41 se ha alcanzado un estado operativo que requiere un POWER ON.
Ello comprende:
- Cambio del número de impulsos del encóder (p0408).
- Cambio de la resolución fina (p0418).
- Desenchufado del cable DRIVE-CLiQ sin desactivación previa del TM41 a través de p0105.

Si se señaliza esta alarma, la marca cero del TM41 deja de estar sincronizada con la del encóder interconectado en p4420.
Modo de operación SIMOTION (p4400 = 0):
Una posición de marca cero (p4426) previamente ajustada ya no coincide con la posición del encóder (r0479) debido a la modificación del número de impulsos (p0408).

Ayuda: La posición incremental en la salida X520 del TM41 se puede seguir evaluando con independencia de la marca cero.
Si se evalúa la marca cero del TM41, debe realizarse un POWER ON.

F35233 El componente DRIVE-CLiQ no soporta la función

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Un componente DRIVE-CLiQ no soporta una función requerida por la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El Terminal Module 31 no soporta la función "Temporización de la evaluación de temperatura" (X522.7/8, p4103 > 0.000).

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 1:
- Desactivar (p4103 = 0.000) la temporización de la evaluación de temperatura (X522.7/8).
- Utilizar el Terminal Module 31 y la versión de firmware para poder admitir la función "Temporización de la evaluación de temperatura" (referencia 6SL3055-0AA00-3AA1, versión de firmware 2.6 y superior).

Ver también: p4103

N35800 (F) TM: Aviso agrupado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: NINGUNO

Causa: El Terminal Module (TM) ha detectado como mínimo un fallo.

Ayuda: Evaluación de los restantes avisos actuales.

Reacción a F: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A35801 (F, N) TM DRIVE-CLiQ: Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al Terminal Module afectado presenta defectos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: - Comprobar la conexión DRIVE-CLiQ.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35802 (F, N) TM: Desb.segmento tiempo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Se ha producido un desbordamiento de segmento de tiempo en el Terminal Module.
Ayuda: Sustituir el Terminal Module.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35803 (F, N) TM: Test de memoria

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Durante el test de memoria en el Terminal Module ha aparecido un error.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el Terminal Module.
- Sustituir el Terminal Module.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35804 (F, N) TM: CRC

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al leer la memoria de programa en el Terminal Module ha aparecido un error de suma de verificación.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Diferencia entre la suma de verificación con POWER ON y la suma de verificación actual.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Sustituir el Terminal Module.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35805 (F, N) TM: Suma de verificación en EPROM incorrecta

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Los datos de parámetros internos están dañados.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
01: Error en acceso a EEPROM.
02: Número de bloques en EEPROM excesivo.

Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Sustituir el Terminal Module 31 (TM31).

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

A35807 (F, N) TM: Secuenciador Vigilancia de tiempo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Tiempo superado en secuenciador del Terminal Module.

Ayuda: Sustituir el Terminal Module.

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F35820 TM DRIVE-CLiQ: Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Terminal Module afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex:
Error de CRC.
xx = 02 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F35835 TM DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el Terminal Module afectado presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F35836 TM DRIVE-CLiQ: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al Terminal Module afectado presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35837 TM DRIVE-CLiQ: Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F35845 TM DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al Terminal Module (TM) afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F35850 TM: Error de software interno

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES1 (DES2, NINGUNA)
Servo: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Vector: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)

Confirmación: POWER ON

Causa: Ha aparecido un error de software interno en el Terminal Module (TM).
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
1: El segmento de tiempo de la tarea no prioritaria está bloqueado.
2: No está bien la suma de verificación en la memoria de código.

Ayuda:
- Sustituir el Terminal Module (TM).
- Dado el caso, actualizar el firmware en el Terminal Module.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35851 TM DRIVE-CLiQ (CU): Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Terminal Module (TM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.

F35860 TM DRIVE-CLiQ (CU): Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Terminal Module (TM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex = 17 dec:
Error CRC y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex = 01 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex = 02 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex = 19 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex = 03 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex = 20 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex = 04 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex = 21 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex = 05 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 16 hex = 22 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 06 hex = 06 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerda.
xx = 19 hex = 25 dec:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex = 09 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35885 TM DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Terminal Module (TM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex = 26 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

Ayuda: - Comprobar la tensión de alimentación de los componentes afectados.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F35886 TM DRIVE-CLiQ (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Terminal Module (TM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F35887 TM DRIVE-CLiQ (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado (Terminal Module) se ha detectado un error. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F35895 TM DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica alterna de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: DES1 (DES2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el Terminal Module (TM) afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F35896 TM DRIVE-CLiQ (CU): Propiedades de componente incoherentes

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: DES2 (DES1, NINGUNA)
Servo: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)
Vector: DES2 (DES1, DES3, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Las propiedades del componente DRIVE-CLiQ (Terminal Module) definido por el valor de fallo se han modificado de forma irregular respecto al estado reinante en el arranque. La causa puede ser p. ej. el cambio de un cable DRIVE-CLiQ o de un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nº de componente.

Ayuda:
- Ejecutar POWER ON.
- En caso de cambio de componente, usar sólo componentes iguales y, si es posible, versiones de firmware idénticas.
- Al cambiar un cable usar a ser posible otro que tenga la misma longitud (tener en cuenta la longitud máxima de cable).

F35897 TM DRIVE-CLiQ (CU): No hay comunicación con componente

Valor de aviso: nº provisional de componente: %1

Objeto accto.: VECTOR

Reacción: DES2 (DES1, DES3, ENCÓDER, IASC/FRENODC, NINGUNA, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: No es posible una comunicación con el componente DRIVE-CLiQ (Terminal Module) definido por el valor de fallo.
La causa puede ser p. ej. el desenchufe de un cable DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
ID de componente

Ayuda: - Comprobar las conexiones DRIVE-CLiQ.
- Ejecutar POWER ON.

F35899 (N, A) TM: Fallo desconocido

Valor de aviso: nuevo aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En el Terminal Module ha aparecido un fallo que no puede ser interpretado por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del fallo.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de este nuevo fallo.

Ayuda: - Cambiar el firmware en el Terminal Module por uno más antiguo (r0158).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A35903 (F, N) TM: Fallo en bus I2C

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Ha aparecido un error al acceder a través del bus I2C interno del Terminal Module.

Ayuda: Sustituir el Terminal Module.

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35904 (F, N) TM: EEPROM

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Ha aparecido un error al acceder a la memoria no volátil del Terminal Module.

Ayuda: Sustituir el Terminal Module.

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35905 (F, N) TM: Acceso parámetro

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La Control Unit ha intentado escribir en el Terminal Module un valor de parámetro ilegal.
Ayuda: - Comprobar si la versión del firmware del Terminal Module (r0158) casa con la versión del firmware de la Control Unit (r0018).
- En caso necesario, sustituir el Terminal Module.
Nota:
El archivo readme.txt de la tarjeta de memoria contiene las versiones de firmware que son compatibles entre sí.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35906 (F, N) TM: Falta tensión de alimentación 24 V

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Falta alimentación de 24 V para la salida digital.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
01: TM17 Falta alimentación 24 V para DI/DO 0 ... 7.
02: TM17 Falta alimentación 24 V para DI/DO 8 ... 15.
04: TM15 Falta alimentación 24 V para DI/DO 0 ... 7 (X520).
08: TM15 Falta alimentación 24 V para DI/DO 8 ... 15 (X521).
10: TM15 Falta alimentación 24 V para DI/DO 16 ... 23 (X522).
20: TM41 Falta alimentación 24 V para DI/DO 0 ... 3.
Ayuda: Comprobar los bornes para alimentación (L1+, L2+, L3+, M o +24 V_1 para TM41).
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35907 (F, N) TM: Inicialización de hardware fallida

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha fallado la inicialización del Terminal Module.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
01: TM17 ó TM41 Demanda errónea de configuración.
02: TM17 ó TM41 Programación fallida.
04: TM17 ó TM41 Etiqueta de fecha/hora no válida.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35910 (F, N) TM: Sobretemperatura en módulo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La temperatura en el módulo ha superado el límite superior permitido.
Ayuda: - Reducir la temperatura ambiente.
- Sustituir el Terminal Module.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35911 (F, N) TM: Modo isócrono Faltan signos de actividad

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En régimen cíclico, se ha sobrepasado el número máximo permitido de errores de señales de actividad del maestro (modo isócrono).
Al activarse la alarma se resetean las salidas del módulo hasta la próxima sincronización.
Ayuda: - Comprobar el hardware del bus (resistencia terminal, pantalla, etc.).
- Corregir la interconexión del signo de actividad del maestro (r4201 vía p0915).
- Comprobar que se envía correctamente el signo de actividad del maestro (p. ej. realizar Trace con r4201.12 ... r4201.15 y señal de disparo r4301.9).
- Comprobar la tasa de carga del bus y del maestro (p. ej. tiempo de ciclo del bus Tdp eventualmente demasiado corto).
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35920 (F, N) TM: Fallo en sensor de temperatura Canal 1

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Ayuda: - Comprobar la correcta conexión del sensor.
- Sustituir el sensor.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35921 (F, N) TM: Fallo en sensor de temperatura Canal 2

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Ayuda: - Comprobar la correcta conexión del sensor.
- Sustituir el sensor.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35922 (F, N) TM: Fallo en sensor de temperatura Canal 3

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Ayuda: - Comprobar la correcta conexión del sensor.
- Sustituir el sensor.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35923 (F, N) TM: Fallo en sensor de temperatura Canal 4

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al evaluar la señal del sensor de temperatura se ha producido un error.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
1: Rotura de hilo o sensor no conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistencia medida muy baja (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Ayuda: - Comprobar la correcta conexión del sensor.
- Sustituir el sensor.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A35999 (F, N) TM: Alarma desconocida

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el Terminal Module ha aparecido una alarma que no puede ser interpretada por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la alarma.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de esta nueva alarma.
Ayuda: - Cambiar el firmware en el Terminal Module por uno más antiguo (r0158).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36207 (N, A) Hub: Fallo de sobretemperatura Componente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La temperatura del DRIVE-CLiQ Hub Module ha sobrepasado el umbral de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Temperatura actual con una resolución de 0,1 °C.
Ayuda: - Comprobar la temperatura ambiente del lugar de montaje del componente.
- Sustituir el componente afectado.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A36211 (F, N) Hub: Alarma de sobretemperatura Componente

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La temperatura del DRIVE-CLiQ Hub Module ha sobrepasado el umbral de alarma.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Temperatura actual con una resolución de 0,1 °C.
Ayuda: - Comprobar la temperatura ambiente del lugar de montaje del componente.
- Sustituir el componente afectado.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F36214 (N, A) Hub: Fallo por sobretensión Alimentación de 24 V

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La alimentación de 24 V del DRIVE-CLiQ Hub Module ha sobrepasado el umbral de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión de empleo actual con una resolución de 0,1 V.
Ayuda: - Comprobar la alimentación del componente.
- Sustituir el componente afectado.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F36216 (N, A) Hub: Fallo por subtensión Alimentación de 24 V

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La alimentación de 24 V del DRIVE-CLiQ Hub Module ha caído por debajo del umbral inferior de fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión de empleo actual con una resolución de 0,1 V.
Ayuda: - Comprobar la alimentación del componente.
- Sustituir el componente afectado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A36217 (N) Hub: Alarma por subtensión Alimentación de 24 V

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La alimentación de 24 V del DRIVE-CLiQ Hub Module ha caído por debajo del umbral inferior de alarma.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Tensión de empleo actual con una resolución de 0,1 V.
Ayuda: - Comprobar la alimentación del componente.
- Sustituir el componente afectado.
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

N36800 (F) Hub: Aviso agrupado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: NINGUNO
Causa: El DRIVE-CLiQ Hub Module ha detectado al menos un error.
Ayuda: Evaluación de los restantes avisos actuales.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A36801 (F, N) DRIVE-CLiQ Hub: Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit con el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado presenta defectos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.
Ayuda: - Comprobar la conexión DRIVE-CLiQ.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F36802 (N, A) Hub: Desbordamiento de segmento de tiempo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: Infeed: DES2 (NINGUNA)
Servo: NINGUNA
Vector: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Se ha producido un desbordamiento de segmento de tiempo en el DRIVE-CLiQ Hub Module.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
xx: Número del segmento de tiempo xx

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Reducir la frecuencia del regulador de intensidad.
- Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

A36804 (F, N) Hub: Error de suma de verificación

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al leer la memoria de programa en el DRIVE-CLiQ Hub Module, ha aparecido un error de suma de verificación.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
Diferencia entre la suma de verificación con POWER ON y la suma de verificación actual.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Cambiar el DRIVE-CLiQ Hub Module.

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

A36805 (F, N) Hub: Suma de verificación en EEPROM incorrecta

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Los datos de parámetros internos del DRIVE-CLiQ Hub Module están dañados.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
01: Error en acceso a EEPROM.
02: Número de bloques en EEPROM excesivo.
Ayuda: - Compruebe si se ha respetado la temperatura ambiente permitida para el componente.
- Cambiar el DRIVE-CLiQ Hub Module.

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F36820 Hub DRIVE-CLiQ: Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex= 1 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 02 hex = 2 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex = 3 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex = 4 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex = 5 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex = 6 dec:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex = 7 dec:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex = 8 dec:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex = 9 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F36835 Hub DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F36836 Hub DRIVE-CLiQ: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit con el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex = 65 dec:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36837 Hub DRIVE-CLiQ: Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex = 32 dec:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex = 66 dec:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex = 67 dec:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.

Ayuda: - Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F36845 Hub DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit con el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex = 11 dec:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F36851 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ del DRIVE-CLiQ Hub Module afectado con la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36860 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex = 17 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC) y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex = 01 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex = 2 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex = 19 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex = 3 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex = 20 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex = 4 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex = 21 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex = 5 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 16 hex = 22 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 06 hex = 6 dec:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerda.
xx = 19 hex = 25 dec:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex = 9 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda:
- Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).

F36885 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado y la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex = 26 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

Ayuda:
- Comprobar la alimentación del componente afectado.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.

F36886 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado y la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex = 65 dec:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F36887 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado (DRIVE-CLiQ Hub Module) se ha detectado un error. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex = 32 dec:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex = 66 dec:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex = 67 dec:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex = 96 dec:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex = 97 dec:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36895 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica alterna de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre el DRIVE-CLiQ Hub Module afectado y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex = 11 dec:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F36896 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Propiedades de componente incoherentes

Valor de aviso: nº de componente: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Las propiedades del componente DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module) definido por el valor de fallo se han modificado de forma irregular respecto al estado reinante en el arranque. La causa puede ser p. ej. el cambio de un cable DRIVE-CLiQ o de un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nº de componente.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- En caso de cambio de componente, usar sólo componentes iguales y, si es posible, versiones de firmware idénticas.
- Al cambiar un cable usar a ser posible otro que tenga la misma longitud (tener en cuenta la longitud máxima de cable).

F36899 (N, A) Hub: Fallo desconocido

Valor de aviso: nuevo aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: En el DRIVE-CLiQ Hub Module ha aparecido un fallo que no puede ser interpretado por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del fallo.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de este nuevo fallo.

Ayuda: - Sustituir el firmware del DRIVE-CLiQ Hub Module por un firmware más antiguo (r0158).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

Reacción a A: NINGUNO

Confirmac. con A: NINGUNO

A36999 (F, N) Hub: Alarma desconocida

Valor de aviso: nuevo aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: En el DRIVE-CLiQ Hub Module ha aparecido una alarma que no puede ser interpretada por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la alarma.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de esta nueva alarma.

Ayuda: - Sustituir el firmware del DRIVE-CLiQ Hub Module por un firmware más antiguo (r0158).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reacción a N: NINGUNO

Confirmac. con N: NINGUNO

F37001 Módulo amortiguador HF: Sobreintensidad

Valor de aviso: causa del fallo: %1 bin

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La etapa de potencia ha detectado sobreintensidad.
- Módulo de bobina o módulo amortiguador defectuoso.
- Se ha excitado la frecuencia de resonancia del filtro de salida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar por bits):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Ayuda: - Comprobar el módulo de bobina y el módulo amortiguador y, en caso necesario, sustituirlos.
- Reducir la potencia del motor en la proximidad de la frecuencia responsable del fallo.

F37002 Módulo amortiguador HF: Tensión de amortiguación excesiva

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La tensión de amortiguación ha alcanzado un valor inadmisiblemente alto.
- Un armónico del motor de gran amplitud ha chocado con la frecuencia de resonancia del filtro de salida.
- El regulador de intensidad excita excesivamente la resonancia del filtro de salida.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión de amortiguación en caso de fallo [mV]
Nota:
HF: Convertidor alta frecuencia
Ver también: r5171 (HF Tensión de amortiguación Valor real)

Ayuda: - Reducir la potencia del motor en la proximidad de la frecuencia responsable del fallo.
- Comprobar el regulador de intensidad y, en caso necesario, modificarlo.
- En caso necesario, utilizar otro motor.

F37004 Módulo amortiguador HF: Sobretemperatura en disipador

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura en el disipador del módulo amortiguador ha superado el límite permitido.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
Valor de fallo (r0949):
Temperatura [1 bit = 0,01 °C]

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez que se ha rebasado por defecto el umbral de alarma para la alarma A05000.

F37005 Módulo amortiguador HF: Sobrecarga I2t

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El condensador de filtro del módulo amortiguador ha sufrido una sobrecarga (r5173 = 100%).
- Se ha excitado excesivamente la frecuencia de resonancia del filtro.
- Módulo de bobina defectuoso.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
I2t [100 % = 16384].
Ayuda: - Reducir la potencia del motor en la proximidad de la frecuencia responsable del fallo.
- No permanecer demasiado tiempo en la proximidad de la frecuencia responsable del fallo.
- Comprobar el módulo de bobina y, en caso necesario, sustituirlo.
Ver también: r5173 (Módulo amortiguador HF Sobrecarga I2t)

F37012 Módulo amortiguador HF: Sensor de temperatura disipador, rotura de hilo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES1 (DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Se ha interrumpido la conexión a uno de los sensores de temperatura de los disipadores del módulo amortiguador.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0: Módulo amortiguador
Bit 1: Módulo de bobina
Ayuda: Póngase en contacto con el fabricante.

F37013 Módulo amortiguador HF: Sensor de temperatura disipador, cortocircuito

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES1 (DES2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El sensor de temperatura del disipador del módulo amortiguador está cortocircuitado.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0: Módulo amortiguador
Bit 1: Módulo de bobina
Ayuda: Póngase en contacto con el fabricante.

F37024 Módulo amortiguador HF: Exceso de temperatura modelo térmico

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La diferencia de temperatura entre el disipador y el chip ha sobrepasado el valor límite admisible.
- El ciclo de carga permitido no ha sido respetado.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
- Frecuencia de pulsación excesivamente alta.
Ver también: r0037

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: -Adaptar ciclo de carga.
- Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
- Comprobar la carga del motor.
- Reducir la frecuencia de pulsación si es mayor que la nominal.

F37025 Módulo amortiguador HF: Exceso de temperatura en chip

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La temperatura del chip ha superado el límite permitido.
- El ciclo de carga permitido no ha sido respetado.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.
- Frecuencia de pulsación excesivamente alta.

Valor de fallo (r0949):
Diferencia de temperatura entre disipador y chip [1bit = 0,01 °C].

Ayuda: -Adaptar ciclo de carga.
- Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
- Comprobar la carga del motor.
- Reducir la frecuencia de pulsación si es mayor que la nominal.

Ver también: r0037

A37034 Módulo amortiguador HF: Sobretemperatura en interior

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Alcanzado el umbral de alarma de sobretemperatura en interior.
Si la temperatura en el interior se sigue incrementando, entonces se puede disparar el fallo F37036.
- Posibilidad de que la temperatura ambiente sea excesivamente alta.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: Rango de la electrónica de control.
Bit 1 = 1: Rango de la electrónica de potencia.

Ayuda: - Comprobar la temperatura ambiente.
- Comprobar ventiladores para interior.

F37036 Módulo amortiguador HF: Sobretemperatura en interior

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La temperatura en el interior del módulo amortiguador ha superado el límite de temperatura permitido.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en binario):
Bit 0 = 1: Rango de la electrónica de control.
Bit 1 = 1: Rango de la electrónica de potencia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez rebasado por defecto el límite de temperatura permitido restando 5 K.

F37040 Módulo amortiguador HF: Subtensión 24 V

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Fallo de la alimentación de 24 V del módulo amortiguador.
- Durante más de 3 ms la tensión ha sido inferior al umbral de subtensión.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión 24 V [1 Bit = 0.1 V].
Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24 V del módulo amortiguador.
- Realizar un POWER ON en el componente (apagar y volver a encender).

A37041 (F) Módulo amortiguador HF: Subtensión 24 V Alarma

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo en la alimentación de 24 V del módulo amortiguador.
- La tensión ha sido inferior al umbral de 16 V.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión 24 V [1 Bit = 0.1 V].
Ayuda: - Comprobar la alimentación de 24 V del módulo amortiguador.
- Realizar un POWER ON en el componente (apagar y volver a encender).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F37043 Módulo amortiguador HF: Sobretensión 24 V

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: POWER ON
Causa: Sobretensión de la alimentación de 24 V del módulo amortiguador.
- Durante más de 3 ms la tensión ha sido superior al umbral de 31.5 V.
Ayuda: Comprobar la alimentación de 24 V CC del módulo amortiguador.

A37044 (F) Módulo amortiguador HF: Sobretensión 24 V Alarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Fallo en la alimentación de 24 V del módulo amortiguador.
- Se ha superado el umbral de 32,0 V.
Ayuda: Comprobar la alimentación de 24 V CC del módulo amortiguador.
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F37045 Módulo amortiguador HF: Subtensión alimentación

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Fallo de alimentación de tensión en el módulo amortiguador.
- La vigilancia de tensión señaliza un fallo por subtensión en el módulo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Tensión 24 V [1 Bit = 0.1 V].

Ayuda:
- Comprobar la alimentación de 24 V del módulo amortiguador.
- Realizar un POWER ON en el componente (apagar y volver a encender).
- Dado el caso, sustituir el módulo.

A37049 Módulo amortiguador: Ventilador interior defectuoso

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: El ventilador interior del módulo amortiguador ha fallado.
Ayuda: Comprobar el ventilador interior del módulo amortiguador y, dado el caso, cambiarlo.

F37050 Módulo amortiguador HF: Sobretensión 24 V Avería

Valor de aviso: -
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES2
Confirmación: POWER ON
Causa: La vigilancia de tensión señaliza un fallo por sobretensión en el módulo.
Ayuda:
- Comprobar la alimentación de 24 V.
- Dado el caso, sustituir el módulo.

F37052 Módulo amortiguador HF: Datos EEPROM erróneos

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: POWER ON
Causa: Datos erróneos en EEPROM del módulo amortiguador.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
0: Los datos leídos de la EEPROM del módulo amortiguador no son coherentes.
1: Los datos de la EEPROM no son compatibles con el firmware del módulo amortiguador.
Otros valores:
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 0:
Cambiar el módulo amortiguador o actualizar los datos de la EEPROM.
Rel. a valor de fallo = 1:
En caso necesario, actualizar el firmware a la nueva versión.

A37056 (F) Módulo amortiguador HF: Sobretemperatura en disipador

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La temperatura en el disipador del módulo amortiguador ha superado el límite permitido.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Temperatura [1 bit = 0,01 °C]

Ayuda:
- Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.

Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez que se ha rebasado por defecto el umbral de alarma para la alarma A05000.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A37310 (F) Módulo de bobina HF: Sobretemperatura

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La temperatura en el disipador del módulo de bobina ha superado el límite permitido.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Temperatura [1 bit = 0,01 °C]

Ayuda:
- Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.

Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez que se ha rebasado por defecto el umbral de alarma para la alarma A05000.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

F37311 Módulo de bobina HF: Sobretemperatura disipador

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura en el disipador del módulo de bobina ha superado el límite permitido.
- Ventilación insuficiente, fallo del ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente excesivamente alta.

Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Temperatura [1 bit = 0,01 °C]

Ayuda:
- Comprobar si funciona el ventilador.
- Comprobar las esteras de filtro del ventilador.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.
- Comprobar la carga del motor.

Atención:
Este fallo sólo puede acusarse una vez que se ha rebasado por defecto el umbral de alarma para la alarma A05000.

A37312 (F) Módulo de bobina HF: Sobretemperatura o fallo del ventilador

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: El módulo de bobina comunica una sobretemperatura o un fallo del ventilador.
Si la alarma está presente durante más de 30 s, se emite el fallo F37313.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - El conector entre el módulo de bobina y el módulo amortiguador está desenchufado o defectuoso.
- Comprobar el ventilador del módulo de bobina y, en caso necesario, sustituirlo.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

F37313 Módulo de bobina HF: Sobretemperatura o fallo del ventilador

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La alarma A37312 (sobretemperatura o fallo del ventilador del módulo de bobina) ha estado presente durante más de 30 s.

Ayuda: - El conector entre el módulo de bobina y el módulo amortiguador está desenchufado o defectuoso.
- Comprobar el ventilador del módulo de bobina y, en caso necesario, sustituirlo.
- Comprobar si la temperatura ambiente está dentro del rango permitido.

A37502 (F) Módulo amortiguador HF: Tensión de amortiguación excesiva

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La tensión de amortiguación ha superado el umbral de alarma.
- Un armónico del motor de gran amplitud ha chocado con la frecuencia de resonancia del filtro de salida.
- El regulador de intensidad excita excesivamente la resonancia del filtro de salida.

Si la tensión de amortiguación supera un valor inadmisiblemente alto, se emite F37002.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Tensión de amortiguación en caso de fallo [mV]
Nota:
HF: Convertidor alta frecuencia
Ver también: r5171 (HF Tensión de amortiguación Valor real)

Ayuda: - Reducir la potencia del motor en la proximidad de la frecuencia responsable del fallo.
- Comprobar el regulador de intensidad y, en caso necesario, modificarlo.
- En caso necesario, utilizar otro motor.

Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

N37800 (F) Módulo amortiguador HF: Aviso agrupado

Valor de aviso: -

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: NINGUNO

Causa: El módulo amortiguador HF ha detectado como mínimo un fallo.

Ayuda: Evaluación de los restantes avisos actuales.

Reacción a F: NINGUNA

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A37801 (F, N) Módulo amortiguador HF: Falta signo de actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al módulo amortiguador presenta defectos.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar la conexión DRIVE-CLiQ.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F37820 Módulo amortiguador HF: Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al módulo amortiguador presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex= 1 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 02 hex = 2 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex = 3 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex = 4 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex = 5 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex = 6 dec:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex = 7 dec:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex = 8 dec:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex = 9 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F37835 Módulo amortiguador HF: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al módulo amortiguador presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F37836 Módulo amortiguador HF: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al módulo amortiguador presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex = 65 dec:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F37837 Módulo amortiguador HF: Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex = 32 dec:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex = 66 dec:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex = 67 dec:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
Ayuda: - Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F37845 Módulo amortiguador HF: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit al módulo amortiguador presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex = 11 dec:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F37850 Módulo amortiguador HF: Error interno de software

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: DES1 (DES2, DES3, NINGUNA)
Confirmación: POWER ON
Causa: Ha aparecido un error de software interno en el módulo amortiguador.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Sólo para diagnóstico de fallos en Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Sustituir el módulo amortiguador.
- En caso necesario, actualizar el firmware del módulo amortiguador.
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F37851 Módulo amortiguador HF (CU): Falta signo de actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ del módulo amortiguador a la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex = 10 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.

F37860 Módulo amortiguador HF (CU): Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ del módulo amortiguador a la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex = 17 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC) y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex = 01 dec:
Error de suma de verificación (error de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex = 2 dec:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex = 19 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex = 3 dec:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex = 20 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex = 4 dec:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex = 21 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex = 5 dec:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 16 hex = 22 dec:
La dirección del módulo amortiguador en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 06 hex = 6 dec:
La dirección del módulo amortiguador en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan.
xx = 19 hex = 25 dec:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex = 9 dec:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex = 16 dec:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F37885 Módulo amortiguador HF (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ del módulo amortiguador a la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex = 26 dec:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex = 33 dec:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex = 34 dec:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

Ayuda:
- Comprobar la alimentación del componente afectado.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.

F37886 Módulo amortiguador HF (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ del módulo amortiguador a la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex = 65 dec:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F37887 Módulo amortiguador HF (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: SERVO

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado (módulo amortiguador) se ha detectado un error. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex = 32 dec:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex = 66 dec:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex = 67 dec:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex = 96 dec:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex = 97 dec:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F37895 Módulo amortiguador HF (CU): Transferencia cíclica alterna de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ del módulo amortiguador a la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex = 11 dec:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.
Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F37896 Módulo amortiguador HF (CU): Propiedades de componente incoherentes

Valor de aviso: nº de componente: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Las propiedades del componente DRIVE-CLiQ (módulo amortiguador) definido por el valor de fallo se han modificado de forma irregular respecto al estado reinante en el arranque. La causa puede ser p. ej. el cambio de un cable DRIVE-CLiQ o de un componente DRIVE-CLiQ.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Nº de componente.
Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- En caso de cambio de componente, usar sólo componentes iguales y, si es posible, versiones de firmware idénticas.
- Al cambiar un cable usar a ser posible otro que tenga la misma longitud (tener en cuenta la longitud máxima de cable).

F37899 (N, A) Módulo amortiguador HF: Fallo desconocido

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: En el módulo amortiguador ha aparecido un fallo que no puede ser interpretado por el firmware de la Control Unit. Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Número del fallo.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de este nuevo fallo.
Ayuda: - Cambiar el firmware del módulo amortiguador por uno más antiguo (r0168).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F37903 Módulo amortiguador HF: Fallo en bus I2C

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación con una EEPROM o un convertidor A/D está perturbada.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
80000000 hex:
- Error de software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Error de módulo.

Ayuda: Rel. a valor de fallo = 80000000 hex:
- Actualizar el firmware a la nueva versión.
Rel. a valor de fallo = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Sustituir el módulo.

A37999 (F, N) Módulo amortiguador HF: Alarma desconocida

Valor de aviso: nuevo aviso: %1
Objeto accto.: SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En el módulo amortiguador ha aparecido una alarma que no puede ser interpretada por el firmware de la Control Unit.
Esto puede aparecer si el firmware en estos componentes es más actual que el de la Control Unit.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Número de la alarma.
Nota:
Dado el caso, en una descripción más actual de la Control Unit puede leerse el significado de esta nueva alarma.
Ayuda: - Cambiar el firmware del módulo amortiguador por uno más antiguo (r0168).
- Actualizar el software de la Control Unit (r0018).
Reacción a F: NINGUNA (DES1, DES2, DES3, IASC/FRENODC, PARADA1, PARADA2)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reacción a N: NINGUNO
Confirmac. con N: NINGUNO

F40000 Fallo en conector DRIVE-CLiQ X100

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha aparecido un fallo en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X100.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Primer fallo aparecido en este objeto de accionamiento.
Ayuda: Analizar la memoria de fallos del objeto indicado.

F40001 Fallo en conector DRIVE-CLiQ X101

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha aparecido un fallo en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X101.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Primer fallo aparecido en este objeto de accionamiento.
Ayuda: Analizar la memoria de fallos del objeto indicado.

F40002 Fallo en conector DRIVE-CLiQ X102

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Ha aparecido un fallo en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X102.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Primer fallo aparecido en este objeto de accionamiento.

Ayuda: Analizar la memoria de fallos del objeto indicado.

F40003 Fallo en conector DRIVE-CLiQ X103

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha aparecido un fallo en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X103.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Primer fallo aparecido en este objeto de accionamiento.

Ayuda: Analizar la memoria de fallos del objeto indicado.

F40004 Fallo en conector DRIVE-CLiQ X104

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha aparecido un fallo en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X104.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Primer fallo aparecido en este objeto de accionamiento.

Ayuda: Analizar la memoria de fallos del objeto indicado.

F40005 Fallo en conector DRIVE-CLiQ X105

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNA

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Ha aparecido un fallo en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X105.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en decimal):
Primer fallo aparecido en este objeto de accionamiento.

Ayuda: Analizar la memoria de fallos del objeto indicado.

A40100 Alarma en conector DRIVE-CLiQ X100

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Ha aparecido una alarma en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X100.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Primera alarma aparecida en este objeto de accionamiento.

Ayuda: Analizar la memoria de alarmas del objeto indicado.

A40101 Alarma en conector DRIVE-CLiQ X101

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: Ha aparecido una alarma en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X101.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Primera alarma aparecida en este objeto de accionamiento.

Ayuda: Analizar la memoria de alarmas del objeto indicado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A40102 Alarma en conector DRIVE-CLiQ X102

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha aparecido una alarma en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X102.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Primera alarma aparecida en este objeto de accionamiento.
Ayuda: Analizar la memoria de alarmas del objeto indicado.

A40103 Alarma en conector DRIVE-CLiQ X103

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha aparecido una alarma en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X103.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Primera alarma aparecida en este objeto de accionamiento.
Ayuda: Analizar la memoria de alarmas del objeto indicado.

A40104 Alarma en conector DRIVE-CLiQ X104

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha aparecido una alarma en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X104.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Primera alarma aparecida en este objeto de accionamiento.
Ayuda: Analizar la memoria de alarmas del objeto indicado.

A40105 Alarma en conector DRIVE-CLiQ X105

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Ha aparecido una alarma en un objeto de accionamiento conectado al conector DRIVE-CLiQ X105.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Primera alarma aparecida en este objeto de accionamiento.
Ayuda: Analizar la memoria de alarmas del objeto indicado.

F40799 CX32: Instante de fin de transferencia configurado rebasado

Valor de aviso: -
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: NINGUNA
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Al transmitir los valores reales cíclicos se ha rebasado el instante de fin de transferencia configurado .
Ayuda: - Realizar un POWER ON en todos los componentes (apagar y volver a encender).
- Contactar con la línea de atención al cliente (Hotline).

F40801 CX32 DRIVE-CLiQ: Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2
Objeto accto.: Todos los objetos
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y la Controller Extension afectada presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F40820 CX32 DRIVE-CLiQ: Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ de la Control Unit a la Controller Extension afectada presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 01 hex:
Error de CRC.
xx = 02 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 03 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 04 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 05 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 06 hex:
La dirección de los componentes en el telegrama y en la lista de recepción no coincide.
xx = 07 hex:
Se espera un telegrama SYNC, pero el recibido no es de este tipo.
xx = 08 hex:
No se espera ningún telegrama SYNC, pero el recibido es de este tipo.
xx = 09 hex:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F40835 CX32 DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y la Controller Extension afectada presenta defectos. Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 21 hex:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F40836 CX32 DRIVE-CLiQ: Error de emisión en datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y la Controller Extension afectada presenta defectos. Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F40837 CX32 DRIVE-CLiQ: Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.

Ayuda:
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

F40845 CX32 DRIVE-CLiQ: Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Control Unit y la Controller Extension afectada presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9916 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Esclavo)

F40851 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Falta signo actividad

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Controller Extension afectada y la Control Unit presenta defectos.
El componente DRIVE-CLiQ no ha activado el signo de actividad destinado a la Control Unit
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido.

Ayuda: Actualizar el firmware del componente afectado.

F40860 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Telegrama erróneo

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Controller Extension afectada y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 11 hex:
Error CRC y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 01 hex:
Error de CRC.
xx = 12 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 02 hex:
El telegrama es más corto que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 13 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 03 hex:
El telegrama es más largo que lo definido en el byte de longitud y en la lista de recepción.
xx = 14 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 04 hex:
La longitud del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 15 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 05 hex:
El tipo del telegrama recibido no concuerda con la lista de recepción.
xx = 16 hex:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerdan y el telegrama recibido es prematuro.
xx = 06 hex:
La dirección de la etapa de potencia en el telegrama y en la lista de recepción no concuerda.
xx = 19 hex:
Bit de error seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 09 hex:
El bit de error está seteado en el telegrama recibido.
xx = 10 hex:
El telegrama recibido es prematuro.

Ayuda: - Ejecutar POWER ON.
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F40885 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Controller Extension afectada y la Control Unit presenta defectos.
Las estaciones no emiten y reciben en sincronismo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 1A hex:
El bit de signo de actividad no está seteado en el telegrama recibido y éste es prematuro.
xx = 21 hex:
El telegrama cíclico no ha llegado aún.
xx = 22 hex:
Error de tiempo en la lista de recepción del telegrama.
xx = 40 hex:
Error de tiempo en la lista de emisión del telegrama.
xx = 62 hex:
Error al pasar al funcionamiento cíclico.

Ayuda: - Comprobar la tensión de alimentación de los componentes afectados.
- Ejecutar POWER ON.
- Sustituir el componente afectado.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F40886 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Error al emitir datos DRIVE-CLiQ

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Controller Extension afectada y la Control Unit presenta defectos.
Los datos no han podido emitirse.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 41 hex:
El tipo de telegrama no coincide con la lista de emisión.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.

F40887 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Componente perturbado

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: En el componente DRIVE-CLiQ afectado se ha detectado un fallo. No es posible excluir la posibilidad de avería en el hardware.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 20 hex:
Error en el encabezado del telegrama.
xx = 23 hex:
Error de recepción: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 42 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 43 hex:
Error de emisión: La memoria intermedia del telegrama tiene fallos.
xx = 60 hex:
Al medir el tiempo de ejecución ha llegado demasiado tarde la respuesta.
xx = 61 hex:
El intercambio de datos característicos dura demasiado.

Ayuda: - Comprobar el cableado DRIVE-CLiQ (rotura de hilo, contactos,...).
- Comprobar la instalación y montaje del armario así como el tendido de cables para máxima CEM.
- Dado el caso, usar otro conector DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sustituir el componente afectado.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F40895 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Transferencia cíclica de datos perturbada

Valor de aviso: nº de componente: %1, causa del fallo: %2

Objeto accto.: Todos los objetos

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La comunicación DRIVE-CLiQ entre la Controller Extension afectada y la Control Unit presenta defectos.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa del fallo
xx = 0B hex:
Error de sincronización en la transferencia cíclica alterna de datos.

Ayuda: Ejecutar POWER ON.
Ver también: p9915 (DRIVE-CLiQ Error de transmisión Umbral de desconexión Maestro)

F49150 Unidad de refrigeración: Fallo aparecido

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La unidad de refrigeración señaliza un fallo general.

Ayuda: - Comprobar el cableado entre unidad de refrigeración y bornes de entrada (Terminal Module).
- Comprobar el equipo de control externo de la unidad de refrigeración.
Ver también: p0266 (Unidad de refrigeración Respuestas Fuente de señal)

F49151 Unidad de refrigeración: Conductancia ha superado umbral de fallo

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La conductividad del líquido de refrigeración ha superado el umbral de fallo (p0269[2]) ajustado.
Ver también: p0261 (Unidad de refrigeración Tiempo de arranque 2), p0262 (Unidad de refrigeración Fallo Conductividad Retardo), p0266 (Unidad de refrigeración Respuestas Fuente de señal)

Ayuda: Comprobar el equipo desionizador del líquido refrigerante.

F49152 Unidad de refrigeración: Orden CON Falta respuesta

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: Falta la señal de respuesta a la orden CON de la unidad de refrigeración.
- Tras una orden CON la señal de respuesta no llega dentro del tiempo de arranque ajustado (p0260).
- La respuesta ha fallado durante el funcionamiento.
Ver también: p0260 (Unidad de refrigeración Tiempo de arranque 1), r0267 (Unidad de refrigeración Palabra de estado)

Ayuda: - Comprobar el cableado entre unidad de refrigeración y bornes de entrada (Terminal Module).
- Comprobar el equipo de control externo de la unidad de refrigeración.

F49153 Unidad de refrigeración: Caudal de líquido insuficiente

Valor de aviso: -

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reacción: DES2

Confirmación: INMEDIATAMENTE

Causa: La unidad de refrigeración del convertidor señaliza caudal insuficiente del líquido refrigerante.
- Tras una orden CON la señal de respuesta no llega dentro del tiempo de arranque ajustado (p0260).
- Durante el funcionamiento la señal de respuesta se ha perdido un tiempo mayor al permitido (p0263).
Ver también: p0260 (Unidad de refrigeración Tiempo de arranque 1), p0263 (Unidad de refrigeración Fallo Caudal de líquido Retardo), r0267 (Unidad de refrigeración Palabra de estado)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: - Comprobar el cableado entre unidad de refrigeración y bornes de entrada (Terminal Module).
- Comprobar el equipo de control externo de la unidad de refrigeración.

F49154 (A) Unidad de refrigeración: Ha aparecido una fuga de líquido

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: Ha respondido la vigilancia de fugas de líquido.
Precaución:
Si este fallo se reparametriza como alarma, hay que asegurarse efectuando otras vigilancias de que el accionamiento se desconecta cuando se produce una pérdida de agua de refrigeración.
Ver también: r0267 (Unidad de refrigeración Palabra de estado)
Ayuda: - Controlar los circuitos del sistema de refrigeración para detectar posibles fugas.
- Comprobar el cableado del borne de entrada (Terminal Module) para la vigilancia de fugas de líquido.
Reacción a A: NINGUNO
Confirmac. con A: NINGUNO

F49155 Unidad de refrigeración: Power Stack Adapter Versión de firmware antigua

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: POWER ON
Causa: La versión del firmware del Power Stack Adapter (PSA) es demasiado antigua y no es compatible con la refrigeración por líquido.
Ayuda: Actualizar el firmware. Comprobar los datos EEPROM.

F49156 Unidad de refrigeración: Temperatura del líquido refrigerante ha superado umbral de fallo

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: La temperatura de entrada del líquido refrigerante ha superado el umbral de fallo especificado.
Ayuda: Controlar el sistema de refrigeración y las condiciones ambientales.

A49170 Unidad de refrigeración: Alarma aparecida

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La unidad de refrigeración señaliza una alarma general.
Ayuda: - Comprobar el cableado entre unidad de refrigeración y bornes de entrada (Terminal Module).
- Comprobar el equipo de control externo de la unidad de refrigeración.

A49171 Unidad de refrigeración: Conductancia ha superado umbral de alarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La conductividad del líquido refrigerante ha superado el umbral de alarma (p0269[1]) ajustado.
El umbral no puede ajustarse por encima del umbral de fallo indicado en la descripción del dispositivo.
Ayuda: Comprobar el equipo desionizador del líquido refrigerante.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A49171 Unidad de refrigeración: Conductancia ha superado umbral de alarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La vigilancia de la conductividad del líquido refrigerante está activada (r0267.7, de p0266[7]).
Ver también: p0261 (Unidad de refrigeración Tiempo de arranque 2), p0262 (Unidad de refrigeración Fallo Conductividad Retardo), p0266 (Unidad de refrigeración Respuestas Fuente de señal), r0267 (Unidad de refrigeración Palabra de estado)
Ayuda: Comprobar el equipo desionizador del líquido refrigerante.

A49172 Unidad de refrigeración: Conductancia no válida

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Al vigilar la conductividad del líquido refrigerante ha aparecido un fallo en el cableado o en el sensor.
Ayuda: - Comprobar el cableado entre unidad de refrigeración y Power Stack Adapter (PSA).
- Comprobar el funcionamiento del sensor de conductividad.

A49173 Unidad de refrigeración: Temperatura del líquido refrigerante ha superado umbral de alarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: La temperatura de entrada del líquido refrigerante ha superado el umbral de alarma especificado.
Ayuda: Controlar el sistema de refrigeración y las condiciones ambientales.

F49200 Excitación Señalización agrupada Fallo

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: DES2
Confirmación: INMEDIATAMENTE
Causa: El secuenciador de la excitación señaliza un fallo.
Valor de fallo (r0949, a interpretar en hexadecimal):
Bit 0:
En estado desconectado de la excitación o al desconectarla, no se ha recibido dentro de tiempo de vigilancia el aviso "Excitación lista para conectar Respuesta".
Bit 1:
Tras una orden CON debe recibirse el aviso "Excitación lista para servicio Respuesta" antes de que transcurra este tiempo.
Bit 2:
Tras una habilitación de impulsos debe recibirse el aviso "Excitación en servicio Respuesta" antes de que transcurra este tiempo.
Bit 3:
Está presente el aviso "Excitación Señalización agrupada Fallo".
Ayuda: - Comprobar la excitación.
- Comprobar comandos, acuses de recibo e interconexiones BICO.

A49201 (F) Excitación Señalización agrupada Alarma

Valor de aviso: -
Objeto accto.: VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: Está presente el aviso "Excitación Señalización agrupada Alarma".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Ayuda: Comprobar el equipo de excitación.
Reacción a F: NINGUNA
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A50001 (F) COMM BOARD: Alarma 1

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: CBE20: Un controlador PROFINET intenta establecer una conexión utilizando un telegrama de configuración erróneo. Se ha activado la función "Shared Device" (p8829 = 2).
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
10: CPU A envía telegrama PROFIsafe.
11: CPU F envía telegrama PZD.
12:CPU F sin CPU A.
13: CPU F activada con más subslots PROFIsafe que con p9601.3.
14: CPU F activada con menos subslots PROFIsafe que con p9601.3.
Ver también: p8829 (CBE20 Remote Controller Cantidad), p9601 (SI Habilit. funciones integradas en accionamiento (Control Unit))
Ayuda: CBE20: Comprobar la configuración de los controladores PROFINET y el ajuste de p8829 y p9601.3.
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A50002 (F) COMM BOARD: Alarma 2

Valor de aviso: %1
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En CBE20 SINAMICS Link:
Enviar una palabra determinada de telegrama se utiliza doblemente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Palabra de telegrama utilizada doblemente.
Ver también: p8871 (SINAMICS Link Palabra de telegrama Enviar PZD)
Ayuda: En CBE20 SINAMICS Link:
Corregir la parametrización.
Ver también: p8871 (SINAMICS Link Palabra de telegrama Enviar PZD)
Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A50003 (F) COMM BOARD: Alarma 3

Valor de aviso: Info 1: %1, Info 2: %2
Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reacción: NINGUNO
Confirmación: NINGUNO
Causa: En CBE20 SINAMICS Link:
Recibir una palabra determinada de telegrama se utiliza doblemente.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 (a interpretar en decimal) = Dirección del emisor
Info 2 (a interpretar en decimal) = Recibir palabra de telegrama
Ver también: p8870 (SINAMICS Link Palabra de telegrama Recibir PZD), p8872 (SINAMICS Link Dirección Recibir PZD)
Ayuda: En CBE20 SINAMICS Link:
Corregir la parametrización.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A50004 (F) COMM BOARD: Alarma 4

Valor de aviso: Info 1: %1, Info 2: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En CBE20 SINAMICS Link:
Recibir palabra de telegrama y dirección del emisor incoherentes. Ambos valores deben ser igual a cero o distintos de cero.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 (a interpretar en decimal) = Número de objeto de accionamiento de p8870, p8872
Info 2 (a interpretar en decimal) = Índice de p8870, p8872
Ver también: p8870 (SINAMICS Link Palabra de telegrama Recibir PZD), p8872 (SINAMICS Link Dirección Recibir PZD)

Ayuda: En CBE20 SINAMICS Link:
Corregir la parametrización.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A50005 (F) COMM BOARD: Alarma 5

Valor de aviso: %1

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En CBE20 SINAMICS Link:
El emisor no se ha encontrado en SINAMICS Link.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en decimal):
Dirección del emisor no encontrado.
Ver también: p8872 (SINAMICS Link Dirección Recibir PZD)

Ayuda: En CBE20 SINAMICS Link:
Comprobar conexión con el emisor.

Reacción a F: Infeed: NINGUNA (DES1, DES2)
Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)

Confirmac. con F: INMEDIATAMENTE

A50006 (F) COMM BOARD: Alarma 6

Valor de aviso: Info 1: %1, Info 2: %2

Objeto accto.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reacción: NINGUNO

Confirmación: NINGUNO

Causa: En CBE20 SINAMICS Link:
Está parametrizado que deben recibirse los datos propios enviados. No está permitido.
Valor de alarma (r2124, a interpretar en hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 (a interpretar en decimal) = Número de objeto de accionamiento de p8872
Info 2 (a interpretar en decimal) = Índice de p8872
Ver también: p8836 (SINAMICS Link Dirección), p8872 (SINAMICS Link Dirección Recibir PZD)

Ayuda: En CBE20 SINAMICS Link:
Corregir la parametrización. Todos los p8872[índice] deben ser diferentes de p8836.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reacción a F:	Infeed: NINGUNA (DES1, DES2) Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3) Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F:	INMEDIATAMENTE

A50020 (F) COMM BOARD: Alarma 20

Valor de aviso:	-
Objeto accto.:	A_INF, B_INF, CU_S_CU310DP, CU_S_CU310PN, CU_S_CU320_DP, CU_S_CU320_PN, CU_S_S150DP, CU_S_S150PN, ENCODER, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM120, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reacción:	NINGUNO
Confirmación:	NINGUNO
Causa:	CBE20: Se ha activado la función PROFINET "Shared Device" (p8829 = 2). Sin embargo, sólo hay conexión con un controlador PROFINET. Ver también: p8829 (CBE20 Remote Controller Cantidad)
Ayuda:	CBE20: Comprobar la configuración de los controladores PROFINET y el ajuste de p8829.
Reacción a F:	Infeed: NINGUNA (DES1, DES2) Servo: NINGUNA (DES1, DES2, DES3) Vector: NINGUNA (DES1, DES2, DES3)
Confirmac. con F:	INMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Apéndice

A

Contenido

A.1 Tabla ASCII (parcial) A-2358

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A.1 Tabla ASCII (parcial)

La siguiente tabla contiene representaciones decimales y hexadecimales de determinados caracteres ASCII.

Tabla A-1 Tabla ASCII (parcial)

Símbolo	Decimal	Hexadecimal	Símbolo	Decimal	Hexadecimal
Espacio en blanco	32	20	H	72	48
-	45	2D	I	73	49
0	48	30	J	74	4A
1	49	31	K	75	4B
2	50	32	L	76	4C
3	51	33	M	77	4D
4	52	34	N	78	4E
5	53	35	O	79	4F
6	54	36	P	80	50
7	55	37	Q	81	51
8	56	38	R	82	52
9	57	39	S	83	53
A	65	41	T	84	54
B	66	42	U	85	55
C	67	43	V	86	56
D	68	44	W	87	57
E	69	45	X	88	58
F	70	46	Y	89	59
G	71	47	Z	90	5A

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Lista de abreviaturas

B

Nota:

La siguiente lista de abreviaturas contiene todas las abreviaturas que se utilizan en la familia de accionamientos SINAMICS así como su explicación.

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
A		
A...	Alarma	Alarma
AC	Alternating Current	Corriente alterna
ADC	Analog Digital Converter	Convertidor analógico-digital
AI	Analog Input	Entrada analógica
AIM	Active Interface Module	Active Interface Module
ALM	Active Line Module	Active Line Module
AO	Analog Output	Salida analógica
AOP	Advanced Operator Panel	Advanced Operator Panel
APC	Advanced Positioning Control	Advanced Positioning Control
AR	Automatic Restart	Rearranque automático
ASC	Armature Short-Circuit	Cortocircuitado del inducido
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Código estándar americano para el intercambio de la información
ASM	Motor asíncrono	Motor asíncrono
B		
CO	Betriebsbedingung (BB)	Condición operativa
BERO	-	Detector de proximidad
BI	Binector Input	Entrada de binector
BIA	Berufsgenossenschaftliches Institut für Arbeitssicherheit	Instituto alemán de seguridad e higiene en el trabajo
BICO	Binector Connector Technology	Tecnología de binector/conector
BLM	Basic Line Module	Basic Line Module
BO	Binector Output	Salida de binector
BOP	Basic Operator Panel	Basic Operator Panel
C		
C	Capacitance	Capacidad
C...	-	Aviso Safety
CAN	Controller Area Network	Sistema de bus serie

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
CBC	Communication Board CAN	Tarjeta de comunicaciones CAN
CD	Compact Disc	Compact Disc
CDS	Command Data Set	Juego de datos de mando
Tarjeta CF	Tarjeta CompactFlash	Tarjeta de memoria CompactFlash
CI	Connector Input	Entrada de conector
CLC	Clearance Control	Regulación de distancia
CNC	Computer Numerical Control	Control numérico computerizado
CO	Connector Output	Salida de conector
CO/BO	Connector Output/Binector Output	Salida de conector/binector
COB-ID	CAN Object-Identification	CAN Object-Identification
COM	Common contact of a change-over relay	Común de un contacto conmutado
COMM	Commissioning	Puesta en marcha
CP	Communication Processor	Procesador de comunicaciones
CPU	Central Processing Unit	Unidad central de proceso
CRC	Cyclic Redundancy Check	Control cíclico de redundancia
CSM	Control Supply Module	Control Supply Module
CU	Control Unit	Control Unit
CUA	Control Unit Adapter	Control Unit Adapter
CUD	Control Unit DC MASTER	Control Unit DC MASTER
D		
DAC	Digital Analog Converter	Convertidor digital-analógico
DC	Direct Current	Corriente continua
DCB	Drive Control Block	Drive Control Block
DCBRK	DC Brake	Freno por corriente continua
DCC	Drive Control Chart	Drive Control Chart
DCN	Direct Current Negative	Corriente continua negativa
DCP	Direct Current Positive	Corriente continua positiva
DDS	Drive Data Set	Juego de datos de accionamiento
DI	Digital Input	Entrada digital
DI/DO	Digital Input/Digital Output	Entrada/salida digital bidireccional
DMC	DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet	DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet
DME	DRIVE-CLiQ Hub Module External	DRIVE-CLiQ Hub Module External
DO	Digital Output	Salida digital
DO	Drive Object	Objeto de accionamiento
DP	Decentralized Peripherals	Periferia descentralizada
DPRAM	Dual Ported Random Access Memory	Memoria de doble acceso
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Memoria RAM dinámica
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	Drive Component Link with IQ
DSC	Dynamic Servo Control	Dynamic Servo Control
DTC	Digital Time Clock	Programador horario

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
E		
EASC	External Armature Short-Circuit	Cortocircuitado externo del inducido
EDS	Encoder Data Set	Juego de datos de encóder
ESD	Dispositivos sensibles a las cargas electrostáticas	Dispositivos sensibles a las cargas electrostáticas
ELCB	Earth Leakage Circuit-Breaker	Interruptor diferencial
ELP	Earth Leakage Protection	Vigilancia de defectos a tierra
CEM	Compatibilidad electromagnética	Compatibilidad electromagnética
EMF	Electromotive Force	Fuerza electromotriz
FEM	Fuerza electromotriz	Fuerza electromotriz
CEM	Compatibilidad electromagnética	Compatibilidad electromagnética
EN	Norma europea	Norma europea
EnDat	Encoder-Data-Interface	Interfaz de encóder
EP	Enable Pulses	Habil. impulsos
PosS	Posicionador simple	Posicionador simple
ES	Engineering System	Engineering System
EEQ	Esquema equivalente (ESB)	Esquema equivalente (ESB)
ESD	Electrostatic Sensitive Devices	Dispositivos sensibles a las cargas electrostáticas
ESR	Extended Stop and Retract	Parada y retirada ampliadas
F		
F...	Fault	Fallo
FAQ	Frequently Asked Questions	Preguntas frecuentes
FBL	Free Blocks	Bloques de función libres
FCC	Function Control Chart	Function Control Chart
FCC	Flux Current Control	Regulación de flujo
FD	Function Diagram	Esquema de funciones
F-DI	Failsafe Digital Input	Entrada digital de seguridad
F-DO	Failsafe Digital Output	Salida digital de seguridad
FEM	Fremderregter Synchronmotor	Motor síncrono con excitación independiente
FEPROM	Flash-EPROM	Memoria no volátil de lectura y escritura
GF	Function Generator	Generador de funciones
FI	-	Corriente de defecto
FOC	Fiber-optic cable	Cable de fibra óptica
FP	Esquema de funciones	Esquema de funciones
FPGA	Field Programmable Gate Array	Field Programmable Gate Array
FW	Firmware	Firmware
G		
GB	Gigabyte	Gigabyte
GC	Global Control	Telegrama de control global (telegrama Broadcast)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
GND	Ground	Potencial de referencia para todas las tensiones de señal y servicio, generalmente definida con 0 V (también se denomina M)
GSD	Gerätestammdatei	Archivo GSD: describe las características de un esclavo PROFIBUS
GSV	Gate Supply Voltage	Gate Supply Voltage
GUID	Globally Unique Identifier	Globally Unique Identifier
H		
HF	High frequency	Alta frecuencia
HFD	Bobina de alta frecuencia	Bobina de alta frecuencia
GdR	Generador de rampa	Generador de rampa
HMI	Human Machine Interface	Interfaz hombre-máquina
HTL	High-Threshold Logic	Lógica de alto umbral de perturbación
HW	Hardware	Hardware
I		
en prep.	en preparación	En preparación: indica que esta característica no está disponible de momento
I/O	Input/Output	Entrada/salida
I2C	Inter-Integrated Circuit	Bus serie interno de datos
IASC	Internal Armature Short-Circuit	Cortocircuitado interno del inducido
PeM	Puesta en marcha	Puesta en marcha
ID	Identifier	Identificador
IE	Industrial Ethernet	Industrial Ethernet
IEC	International Electrotechnical Commission	Comisión Electrotécnica Internacional
IF	Interfaz	Interfaz
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	Transistor bipolar de puerta aislada
IGCT	Integrated Gate Commutated Thyristor	Semiconductor de potencia con electrodo de control integrado
SI	Impulslöschung (IL)	Supresión de impulsos
IP	Internet Protocol	Internet Protocol
IPO	Interpolador	Interpolador
IT	Isolé Terré	Red de alimentación trifásica sin puesta a tierra
IVP	Internal Voltage Protection	Protección interna contra sobretensiones
J		
JOG	Jogging	JOG
K		
KDV	Comparación cruzada de datos	Comparación cruzada de datos
KIP	Respaldo cinético	Respaldo cinético
Kp	-	Ganancia proporcional
KTY	-	Sensor de temperatura especial

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
L		
L	-	Símbolo de la inductancia en fórmulas
LED	Light Emitting Diode	Diodo luminiscente
LIN	Motor lineal	Motor lineal
LR	Regulación de posición	Regulación de posición
LSB	Least Significant Bit	Bit menos significativo
LSC	Line-Side Converter	Convertidor lado red
LSS	Line-Side Switch	Interruptor lado red
LU	Length Unit	Unidad de longitud
FO	Cable de fibra óptica	Cable de fibra óptica
M		
M	-	Símbolo del par en fórmulas
M	Masa	Potencial de referencia para todas las tensiones de señal y servicio, generalmente definida con 0 V (también se denomina GND)
MB	Megabyte	Megabyte
MCC	Motion Control Chart	Motion Control Chart
MDI	Manual Data Input	Entrada manual de datos
MDS	Motor Data Set	Juego de datos de motor
MLFB	Referencia MLFB	Referencia MLFB
MMC	Man-Machine Communication	Comunicación hombre-máquina
MMC	Micro Memory Card	Tarjeta de memoria Micro Memory
MSB	Most Significant Bit	Bit más significativo
MSC	Motor-Side Converter	Convertidor lado motor
MSCY_C1	Master Slave Cycle Class 1	Comunicación cíclica entre maestro (clase 1) y esclavo
MSR	Motorstromrichter	Convertidor lado motor
MT	Messtaster	Detector
N		
N. C.	Not Connected	No conectado
N...	No Report	Sin avisos o aviso interno
NAMUR	Normenarbeitsgemeinschaft für Mess- und Regeltechnik in der chemischen Industrie	Asociación alemana para la estandarización de sistemas de instrumentación y control en la industria química
NC	Normally Closed (contact)	Contacto normalmente cerrado (NC)
NC	Numerical Control	Control numérico (CN)
NEMA	National Electrical Manufacturers Association	Gremio de normalización en EE. UU.
MC	Nullmarke (NM)	Marca cero
NA	Normally Open (contact)	Contacto normalmente abierto (NA)
NSR	Convertidor lado red	Convertidor lado red
NVRAM	Non Volatile Random Access Memory	Memoria no volátil de lectura y escritura

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
O		
OA	Open Architecture	Open Architecture
OC	Operating condition	Condición operativa
OEM	Fabricante original de la máquina	Fabricante original de la máquina
OLP	Optical Link Plug	Conector de bus para fibra óptica
OMI	Option Module Interface	Option Module Interface
P		
p...	-	Parámetros ajustables
P1	Processor 1	Procesador 1
P2	Processor 2	Procesador 2
PB	PROFIBUS	PROFIBUS
PcCtrl	PC Control	Maestro de mando
PD	PROFIdrive	PROFIdrive
PDS	Power unit Data Set	Juego de datos de etapa de potencia
PE	Protective Earth	Tierra de protección
PELV	Protective Extra Low Voltage	Muy baja tensión de protección
PEM	Motor síncrono con excitación por imanes permanentes	Motor síncrono con excitación por imanes permanentes
PG	Programmiergerät	Programadora
PI	Proportional Integral	Proporcional Integral
PID	Proportional Integral Differential	Proporcional Integral Diferencial
PLC	Programmable Logical Controller	Autómata o controlador programable
PLL	Phase Locked Loop	Phase Locked Loop
PN	PROFINET	PROFINET
PNO	Organización de usuarios de PROFIBUS	Organización de usuarios de PROFIBUS
PPI	Point to Point Interface	Interfaz punto a punto
PRBS	Pseudo Random Binary Signal	Ruido blanco
PROFIBUS	Process Field Bus	Bus de datos serie
PS	Power Supply	Alimentación
PSA	Power Stack Adapter	Power Stack Adapter
PTC	Positive Temperature Coefficient	Coeficiente de temperatura positivo
PTP	Point To Point	Punto a punto
PWM	Pulse Width Modulation	Modulación de ancho de pulso:
PZD	Datos de proceso	Datos de proceso
Q		
R		
r...	-	Parámetros observables (sólo lectura)
RAM	Random Access Memory	Memoria de lectura y escritura
RCCB	Residual Current Circuit Breaker	Interruptor diferencial
RCD	Residual Current Device	Interruptor diferencial
RCM	Residual Current Monitor	Dispositivo de vigilancia de corriente diferencial

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
GdR	Generador de rampa	Generador de rampa
RJ45	Registered Jack 45	Nombre de un sistema de conectores de 8 polos para la transferencia de datos con cables de cobre de varios conductores con o sin pantalla
RKA	Rückkühlanlage	Unidad de refrigeración
RO	Read Only	De sólo lectura
RPDO	Receive Process Data Object	Receive Process Data Object
RS232	Recommended Standard 232	Norma de interfaces para la transferencia de datos serie por cable entre un emisor y un receptor (también se denomina EIA232)
RS485	Recommended Standard 485	Norma de interfaces para un sistema de bus paralelo/serie diferencial por cable (transferencia de datos entre varios emisores y receptores, también se denomina EIA485)
RTC	Real Time Clock	Reloj de tiempo real
RZA	Raumzeigerapproximation	Aproximación de vector tensión
S		
S1	-	Servicio continuo
S3	-	Servicio intermitente
SAM	Safe Acceleration Monitor	Vigilancia segura de la aceleración
SBC	Safe Brake Control	Mando de freno seguro
SBH	Sicherer Betriebshalt	Parada operativa segura
SBR	Safe Brake Ramp	Vigilancia de rampa de frenado segura
SCA	Safe Cam	Leva segura
SD Card	SecureDigital Card	Tarjeta digital segura
SDI	Safe Direction	Sentido de movimiento seguro
SE	Final de carrera de software seguro	Final de carrera de software seguro
SG	Sicher reduzierte Geschwindigkeit	Velocidad reducida segura
SGA	Sicherheitsgerichteter Ausgang	Salida de seguridad
SGE	Sicherheitsgerichteter Eingang	Entrada de seguridad
SH	Sicherer Halt	Parada segura
SI	Safety Integrated	Safety Integrated
SIL	Safety Integrity Level	Nivel de integridad de seguridad
SLM	Smart Line Module	Smart Line Module
SLP	Safely Limited Position	Posición limitada con seguridad
SLS	Safely Limited Speed	Velocidad limitada con seguridad
SLVC	Sensorless Vector Control	Regulación vectorial sin encóder
SM	Sensor Module	Sensor Module
SMC	Sensor Module Cabinet	Sensor Module Cabinet
SME	Sensor Module External	Sensor Module External
SMI	SINAMICS Sensor Module Integrated	SINAMICS Sensor Module Integrated

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
SN	Sicherer Software-Nocken	Leva de software segura
SOS	Safe Operating Stop	Parada operativa segura
SP	Service Pack	Service Pack
SPC	Setpoint Channel	Canal de consigna
SPI	Serial Peripheral Interface	Interfaz serie para conexión a periferia
PLC	Autómata o controlador programable	Autómata o controlador programable
SS1	Safe Stop 1	Parada segura 1 (vigilada en función del tiempo y de la rampa)
SS2	Safe Stop 2	Parada segura 2
SSI	Synchronous Serial Interface	Interfaz serie síncrona
SSM	Safe Speed Monitor	Respuesta segura de vigilancia de velocidad
SSP	SINAMICS Support Package	SINAMICS Support Package
STO	Safe Torque Off	Par desconectado con seguridad
STW	Steuerwort	Palabra de mando
T		
TB	Terminal Board	Terminal Board
TIA	Totally Integrated Automation	Totally Integrated Automation
TM	Terminal Module	Terminal Module
TN	Terre Neutre	Red de alimentación trifásica puesta a tierra
Tn	-	Tiempo de acción integral
TPDO	Transmit Process Data Object	Transmit Process Data Object
TT	Terre Terre	Red de alimentación trifásica puesta a tierra
TTL	Transistor-Transistor-Logic	Lógica transistor-transistor
Tv	-	Tiempo de acción derivada
U		
UL	Underwriters Laboratories Inc.	Underwriters Laboratories Inc.
UPS	Uninteruptible power supply	Sistema de alimentación ininterrumpida
SAI	Sistema de alimentación ininterrumpida	Sistema de alimentación ininterrumpida
UTC	Universal Time Coordinated	Tiempo universal coordinado
V		
VC	Vector Control	Regulación vectorial
Vdc	-	Tensión del circuito intermedio
VdcN	-	Tensión en circuito intermedio parcial negativa
VdcP	-	Tensión en circuito intermedio parcial positiva
VDE	Verband Deutscher Elektrotechniker	Asociación de Ingenieros Eléctricos Alemanes
VDI	Verein Deutscher Ingenieure	Asociación de Ingenieros Alemanes
VPM	Voltage Protection Module	Voltage Protection Module
Vpp	Volt peak to peak	Voltios pico a pico

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abreviatura	Origen de la abreviatura	Significado
VSM	Voltage Sensing Module	Voltage Sensing Module
W		
WEA	Wiedereinschaltautomatik	Rearranque automático
WZM	Werkzeugmaschine	Máquina herramienta
X		
XML	Extensible Markup Language	Lenguaje de marcado extensible (lenguaje estándar para publicación web y gestión de documentación)
Y		
Z		
CI	Circuito intermedio	Circuito intermedio
ZM	Zero Mark	Marca cero (MC)
ZSW	Palabra de estado	Palabra de estado

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Bibliografía

C

Documentación de SINAMICS

Catálogos

/D 11.1/ **Convertidores estándar SINAMICS G110/SINAMICS G120**
Convertidores descentralizados SINAMICS G110D

Referencia: E86060-K5511-A111-A6 Edición: 2009

/D 11/ **Convertidores SINAMICS G130**
Convertidores en armario SINAMICS G150

Referencia: E86060-K5511-A101-A5 Edición: 2011

/PM 21/ **SIMOTION, SINAMICS S120 y motores para máquinas de producción**

Referencia: E86060-K4921-A101-A2 Edición: 2011

/D 21.3/ **Equipos en chasis y Cabinet Modules SINAMICS S120**
Convertidores en armario SINAMICS S150

Referencia: E86060-K5521-A131-A2 Edición: 2009

Catálogos afines

/ST 70/ **SIMATIC Productos para Totally Integrated Automation**
Documento para pedido

Referencia: E86060-K4670-A101-B2 Edición: 2009

/NC 61/ **SINUMERIK & SINAMICS,**
equipos para máquinas herramienta
Documento para pedido

Referencia: E86060-K4461-A101-A3 Edición: 2010

Catálogos interactivos

/CA 01/ **Productos para automatización y accionamientos**
DVD

Referencia: E86060-D4001-A500-C9 Edición: 10/2010

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

/Mall/ **Industry Mall,**
Catálogo y sistema de pedidos para automatización y accionamientos
www.siemens.com/industrymall

Documentación electrónica

/CD2/ **SINAMICS DOCONCD**
El sistema SINAMICS
Referencia: 6SL3097-4CA00-0YG0 Edición: 11/2009

Documentación para el usuario

/BA1/ **SINAMICS G150**
Instrucciones de servicio
Referencia: consultar Edición: 01/2011

/BA2/ **SINAMICS G130**
Instrucciones de servicio
Referencia: consultar Edición: 01/2011

/BA3/ **SINAMICS S150**
Instrucciones de servicio
Referencia: consultar Edición: 01/2011

/GH1/ **SINAMICS S120**
Manual de producto Control Units y componentes complementarios del sistema
Referencia: 6SL3097-4AH00-0?P1 Edición: 01/2011

/GH2/ **SINAMICS S120**
Manual de producto Etapas de potencia Booksize
Referencia: 6SL3097-4AC00-0?P3 Edición: 01/2011

/GH3/ **SINAMICS S120**
Manual de producto Etapas de potencia Chassis
Referencia: 6SL3097-4AE00-0?P1 Edición: 11/2010

/GH5/ **SINAMICS S120**
Manual de producto Cabinet Modules
Referencia: consultar Edición: 01/2011

/GH6/ **SINAMICS S120**
Manual de producto AC Drive
Referencia: 6SL3097-4AL00-0?P1 Edición: 01/2011

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

/GH7/ **SINAMICS S120**
Manual de producto Etapas de potencia Chassis Liquid Cooled
Referencia: 6SL3097-4AM00-0?P1 Edición: 11/2010

/GS1/ **SINAMICS S120**
Getting Started
Referencia: 6SL3097-4AG00-0?P0 Edición: 11/2009

/IH1/ **SINAMICS S120**
Manual de puesta en marcha
Referencia: 6SL3097-4AF00-0?P1 Edición: 01/2011

/IH2/ **SINAMICS S120**
Manual de puesta en marcha CANopen
Referencia: 6SL3097-4AA00-0?P0 Edición: 11/2009

/FH1/ **SINAMICS S120**
Descripción de Funciones de accionamiento
Referencia: 6SL3097-4AB00-0?P1 Edición: 01/2011

/FHS/ **SINAMICS S120**
Manual de funciones Safety Integrated
Referencia: 6SL3097-4AR00-0?P2 Edición: 01/2011

/FH4/ **SINAMICS / SIMOTION**
Manual de funciones Bloques DCC estándar
Referencia: 6SL3097-4AQ00-0?P0 Edición: 01/2011

/PB1/ **SINAMICS / SIMOTION**
Manual de programación y manejo Descripción del editor DCC
Referencia: 6SL3097-4AN00-0?P0 Edición: 01/2011

/LH1/ **SINAMICS S120/S150**
Manual de listas
Referencia: 6SL3097-4AP00-0?P2 Edición: 01/2011

/MA1/ **SINAMICS/SINUMERIK**
Guía de configuración de maquinaria
Referencia: 6FC5397-6CP10-0?A1 Edición: 10/2009

/SH1/ **SINAMICS S120 y SIMODRIVE 611**
Guía de integración en armario eléctrico
Referencia: 6SL3097-0AT00-0?P1 Edición: 10/2009

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

/PFK7S/ **SINAMICS Motores síncronos 1FK7**
Manual de configuración
Referencia: 6SN1197-0AD16-0?P1 Edición: 12/2006

/PFT6S/ **SINAMICS Motores síncronos 1FT6**
Manual de configuración
Referencia: 6SN1197-0AD12-0?P0 Edición: 12/2004

/PFT7S/ **SINAMICS Motores síncronos 1FT7**
Manual de configuración
Referencia: 6SN1197-0AD13-0?P4 Edición: 03/2010

/APH4S/ **SINAMICS Motores asíncronos 1PH4**
Manual de configuración
Referencia: 6SN1197-0AD64-0?P1 Edición: 08/2008

/APH7P/ **SINAMICS Motores asíncronos 1PH7 (PM)**
Manual de configuración Máquinas de producción
Referencia: 6SN1197-0AC71-0?P0 Edición: 05/2007

/APH7W/ **SINAMICS Motores asíncronos 1PH7 (máq. herramientas)**
Manual de configuración Máquinas herramientas
Referencia: 6SN1197-0AD72-0?P0 Edición: 04/2009

/PPMS/ **SINAMICS Motores de eje hueco 1PM4/1PM6**
Manual de configuración
Referencia: 6SN1197-0AD23-0?P0 Edición: 04/2008

/PKTS/ **SINAMICS Torque-motores completos 1FW3**
Manual de configuración
Referencia: 6SN1197-0AD70-0?P4 Edición: 08/2009

/PMH2/ **SINAMICS Sistema de medida de eje hueco SIMAG H2**
Manual de configuración
Referencia: 6SN1197-0AB31-0?P7 Edición: 02/2008

/PH8S/ **SINAMICS Motores síncronos y asíncronos 1PH8**
Manual de configuración
Referencia: 6SN1197-0AD74-0?P1 Edición: 04/2010

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Documentación de PROFIBUS

/P1/ **PROFIBUS-DP/DPV1 IEC 61158**
Grundlagen, Tipps und Tricks für Anwender
Hüthig; Manfred Popp, 2. Auflage

ISBN 3-7785-2781-9

/P2/ **PROFIBUS-DP, Schnelleinstieg**
PROFIBUS Nutzerorganisation e.V.; Manfred Popp

Referencia: 4.071

/P3/ **Dezentralisieren mit PROFIBUS-DP**
Aufbau, Projektierung und Einsatz des PROFIBUS-DP mit SIMATIC S7
SIEMENS; Publicis MCD Verlag; Josef Weigmann, Gerhard Kilian

Referencia: A19100-L531-B714
ISBN 3-89578-074-X

/P4/ **Manual para redes PROFIBUS, SIEMENS**

Referencia: 6GK1970-5CA20-0AA0

/P5/ **PROFIBUS and PROFINET, PROFIdrive Profile Drive Technology**
PROFIBUS Nutzerorganisation e. V.
Haid-und-Neu-Straße 7, D-76131 Karlsruhe
http://www.profibus.com

Referencia: 3.172 Versión 4.0, agosto de 2005

/IKPI/ **Comunicación industrial para Automation and Drives**
Catálogo

Referencia: E86060-K6710-A101-B4 Edición: 2005

/PDP/ **PROFIBUS Aufbaurichtlinie**
Installation Guideline for PROFIBUS-FMS/DP
Installation and wiring recommendation for RS 485 Transmission

Referencia 2.111 (alemán)
2.112 (inglés) Versión 1.0

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Documentación de funciones de seguridad

Nota

Para información sobre documentación técnica relacionada con el tema "Safety Integrated", visite la web:

http://www.siemens.de/safety

Seguidamente se mencionan algunos documentos relacionados con funciones de seguridad.

/LV1/ **Aparatos de control y distribución de baja tensión SIRIUS-SENTRON-SIVACON**
Catálogo
Referencia: E86060-K1002-A101-A5 Edición: 2006

/MRL/ **Directiva 2006/42/CE del Parlamento Europeo y del Consejo**
Directiva de máquinas
En Alemania: Bundesanzeiger-Verlags GmbH Edición: 2006

/SISH/ **Safety Integrated**
Manual de sistema
Referencia: 6ZB5000-0AA01-0BA1 5.ª edición

Manual de sistema, suplemento a la 5.ª edición
Referencia: 6ZB5000-0AB01-0BA0

/SICD/ **Safety Integrated**
CD-ROM
Referencia: E20001-F500-P210 Edición: 04/2008

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Índice

D

Números

1020
Explicación de los símbolos (parte 1), 2-1520
1021
Explicación de los símbolos (parte 2), 2-1521
1022
Explicación de los símbolos (parte 3), 2-1522
1030
Forma de usar la tecnología BICO, 2-1523
1508
CU310-2 Bornes de entrada y salida, 2-1525
1510
CU320-2 Bornes de entrada y salida, 2-1526
1512
CX32-2 Bornes de entrada y salida, 2-1527
1520
PROFIdrive, 2-1528
1530
Palabras de mando/estado internas, juegos de datos, 2-1529
1550
Canal de consigna, 2-1530
1580
Servorregulación Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura), 2-1531
1590
Servorregulación Regulación de velocidad y control por U/f, 2-1532
1610
Regulación Servo Formación de límites de par, 2-1533
1630
Regulación Servo Regulación de intensidad, 2-1534
1680
Regulación vectorial Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura), 2-1535
1690
Regulación vectorial Control por U/f, 2-1536
1700
Regulación vectorial Regulación de velocidad y formación de límites de par, 2-1537
1710
Regulación vectorial Regulación de intensidad, 2-1538
1750
Vigilancias, fallos, alarmas, 2-1539
1773
Basic Infeed, 2-1540
1774
Active Infeed, 2-1541
1775
Smart Infeed, 2-1542
1780
Terminal Module 15 (TM15), 2-1543
1781
Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO), 2-1544
1782
Terminal Module 17 High Feature (TM17 High Feature), 2-1545
1790
Terminal Board 30 (TB30), 2-1546
1840
Terminal Module 31 (TM31), 2-1547
1842
Terminal Module 41 (TM41), 2-1548
1850
Terminal Module 54F (TM54F), 2-1549
2020
CU310-2 Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 22), 2-1551

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2021
CU310-2 Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 16 … DI 21), 2-1552
2030
CU310-2 Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 … DI/DO 9), 2-1553
2031
CU310-2 Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 … DI/DO 11), 2-1554
2032
CU310-2 Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 … DI/DO 13), 2-1555
2033
CU310-2 Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 … DI/DO 15), 2-1556
2038
CU310-2 Salida digital (DO 16), 2-1557
2040
CU310-2 Entrada analógica (AI), 2-1558
2120
CU320-2 entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17), 2-1560
2121
CU320-2 entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21), 2-1561
2130
CU320-2 entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 … DI/DO 9), 2-1562
2131
CU320-2 entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 … DI/DO 11), 2-1563
2132
CU320-2 entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 … DI/DO 13), 2-1564
2133
CU320-2 entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 … DI/DO 15), 2-1565
2211
CU_LINK Transferencia de datos, 2-1567
2220
CX32-2 entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3. DI 16, DI17), 2-1569
2230
CX32-2 entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 … DI/DO 9), 2-1570
2231
CX32-2 entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 … DI/DO 11), 2-1571
2410
PROFIBUS (PB)/PROFINET (PN), direcciones y diagnóstico, 2-1574
2420
Telegramas estándar y datos de proceso, 2-1575
2422
Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 1, 2-1576
2423
Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 2, 2-1577
Telegramas específicos del fabricante/libres y datos de proceso, 2-1578
2425
Interconexión palabra de mando sector metal STW1_BM, 2-1579
2426
Interconexión palabra de mando sector metal STW2_BM, 2-1580
2427
Interconexión palabra de mando Alimentación sector metal E_STW1_BM, 2-1581
2428
Interconexión palabra de estado sector metal ZSW1_BM, 2-1582
2429
Interconexión palabra de estado sector metal ZSW2_BM, 2-1583
2430
Interconexión palabra de estado Alimentación sector metal E_ZSW1_BM, 2-1584
2433
Interconexión palabra de mando ENCÓDER STW2_ENC, 2-1585
2434
Interconexión palabra de estado ENCÓDER ZSW2_ENC, 2-1586

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2439
Interconexión señales de recepción PZD específica del perfil, 2-1587
2440
Interconexión señales de recepción PZD específica del fabricante, 2-1588
2441
Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 2), 2-1589
2442
Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 0), 2-1590
2443
Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 1), 2-1591
2444
Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 0), 2-1592
2445
Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 1), 2-1593
2447
Interconexión palabra de mando E_STW1-Infeed, 2-1594
2449
Interconexión señales de emisión PZD específica del perfil, 2-1595
2450
Interconexión señales de emisión PZD específica del fabricante, 2-1596
2451
Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 2), 2-1597
2452
Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 0), 2-1598
2453
Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 1), 2-1599
2454
Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 0), 2-1600
2455
Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 1), 2-1601
2456
Interconexión palabra de estado MELDW, 2-1602
2457
Interconexión palabra de estado E_ZSW1 Infeed, 2-1603
2462
Interconexión palabra de mando de posicionamiento POS_STW (r0108.4 = 1), 2-1604
2463
Interconexión palabra de mando de posicionamiento 1 POS_STW1 (r0108.4 = 1), 2-1605
2464
Interconexión palabra de mando de posicionamiento 2 POS_STW2 (r0108.4 = 1), 2-1606
2466
Interconexión palabra de estado de posicionamiento 1 POS_ZSW1 (r0108.4 = 1), 2-1607
2467
Interconexión palabra de estado de posicionamiento 2 POS_ZSW2 (r0108.4 = 1), 2-1608
2468
IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1609
2470
IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1610
2472
IF1 Palabras de estado Interconexión libre, 2-1611
2475
Interconexión palabra de mando 1 STW1 (r0108.4 = 1), 2-1612
2476
Interconexión selección de bloque pos SATZANW (r0108.4 = 1), 2-1613
2479
Interconexión palabra de estado 1 ZSW1 (r0108.4 = 1), 2-1614
2480
Interconexión MDI Mode MDI_MOD (r0108.4 = 1), 2-1615
2481
IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1616
2483
IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1617
2485
IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1618

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2487
IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1619
2489
IF2 Palabras de estado Interconexión libre, 2-1620
2491
IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre, 2-1621
2493
IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre, 2-1622
2495
Interconexión palabra de mando 1 CU_STW1 Control Unit, 2-1623
2496
Interconexión palabra de estado 1 CU_ZSW1 Control Unit, 2-1624
2497
Interconexión A_DIGITAL, 2-1625
2498
Interconexión E_DIGITAL, 2-1626
2501
Palabra de mando Secuenciador, 2-1628
2503
Palabra de estado Secuenciador, 2-1629
2505
Palabra de mando Canal de consigna, 2-1630
2520
Palabra de mando Regulador de velocidad, 2-1631
2522
Palabra de estado Regulador de velocidad, 2-1632
2526
Palabra de estado Regulación, 2-1633
2530
Palabra de estado Regulación de intensidad, 2-1634
2534
Palabra de estado Vigilancias 1, 2-1635
2536
Palabra de estado Vigilancias 2, 2-1636
2537
Palabra de estado Vigilancias 3, 2-1637
2546
Palabra de mando Fallos/alarmas, 2-1638
2548
Palabra de estado Fallos/alarmas 1 y 2, 2-1639
2610
Unidad de control, 2-1641
2634
Habilitac. faltantes, control del contactor de red, intercon. lógicas, 2-1642
2701
Secuenciador de freno simple (r0108.14 = 0), 2-1644
2704
Secuenciador de freno avanzado, detección de parada (r0108.14 = 1), 2-1645
2707
Secuenciador de freno avanzado, abrir/cerrar freno (r0108.14 = 1), 2-1646
2711
Secuenciador de freno avanzado, salidas de señal (r0108.14 = 1), 2-1647
2800
Basic Functions, gestor de parámetros, 2-1649
2802
Basic Functions, vigilancias y fallos/alarmas, 2-1650
2804
Basic Functions, palabras de estado, 2-1651
2810
Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1), 2-1652
2814
Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter), 2-1653
2820
Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed), 2-1654
2825
Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F internos, 2-1655
2840
Extended Functions, palabra de mando y palabra de estado, 2-1656
2846
Extended Functions, Parametermanager, 2-1657
2847
Extended Functions, TM54F Parametermanager, 2-1658
2848
Extended Functions, TM54F Configuration, F-DI/F-DO Test, 2-1659

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2850
Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4), 2-1660
2851
Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9), 2-1661
2853
Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23), 2-1662
2855
Extended Functions, TM54F Interfaz de mando, 2-1663
2856
Extended Functions, TM54F Selección de Safe State, 2-1664
2857
Extended Functions, TM54F Asignación (F-DO 0 ... F-DO 3), 2-1665
2860
Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor), 2-1666
2861
Extended Functions, SDI (Safe Direction), 2-1667
3010
Consignas fijas de velocidad, 2-1669
3020
Potenciómetro motorizado, 2-1670
3030
Consigna principal/adicional, escalado de consignas, JOG, 2-1671
3040
Limitación de sentido e inversión de sentido, 2-1672
3050
Bandas inhibidas y límites de velocidad, 2-1673
3060
Generador de rampa simple, 2-1674
3070
Generador de rampa avanzado, 2-1675
3080
Selección, -palabra de estado y -corrección del generador de rampa, 2-1676
3082
Parada y retirada ampliadas (ESR, r0108.9 = 1), 2-1677
3090
Dynamic Servo Control (DSC) lineal y DSC Spline (r0108.6 = 1), 2-1678
3095
Formación de límites de velocidad (r0108.8 = 0), 2-1680
3610
Modo de operación Jog (r0108.4 = 1), 2-1682
3612
Modo de operación Referenciado/búsqueda del punto de referencia (r0108.4 = 1) (p2597 = 0-señal), 2-1683
3614
Modo Referenciado al vuelo (r0108.4 = 1) (p2597 = señal 1), 2-1684
3615
Modo de operación Bloques de desplazamiento cambio de bloque externo (r0108.4 = 1), 2-1685
3616
Modo de operación Bloques de desplazamiento (r0108.4 = 1), 2-1686
3617
Desplazamiento a tope fijo, 2-1687
3618
Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI, valores dinámicos (r0108.4 = 1), 2-1688
3620
Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI (r0108.4 = 1), 2-1689
3625
Control de modos de operación (r0108.4 = 1), 2-1690
3630
Limitaciones de la zona de desplazamiento (r0108.4 = 1), 2-1691
3635
Interpolador (r0108.4 = 1), 2-1692
3640
Palabra de mando Selección de bloque/selección MDI (r0108.4 = 1), 2-1693
3645
Palabra de estado 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1), 2-1694
3646
Palabra de estado 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1), 2-1695
3650
Palabra de estado Bloque de desplazamiento activo/MDI activo (r0108.4 = 1), 2-1696

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

4010
Acondicionamiento de la posición real (r0108.3 = 1), 2-1698
4015
Regulación de posición (r0108.3 = 1), 2-1699
4020
Vigilancia de parada y de posicionamiento (r0108.3 = 1), 2-1700
4025
Vigil. dinámica de error de seguimiento, secuen. de levas (r0108.3 = 1), 2-1701
4704
Captación de posición y de temperatura, encóder 1 ... 3, 2-1703
4710
Captación de la velocidad real de giro y de la posición polar con el encóder de motor (encóder 1), 2-1704
4711
Registro de la velocidad real de giro, encóder 2, 3 (r0108.7 = 1, APC activado), 2-1705
4715
Captación de la velocidad real y de la posición polar del encóder de motor ASM/SM (encóder 1), 2-1706
4720
Interfaz de encóder, señales de recepción encóder 1 ... 3, 2-1707
4730
Interfaz de encóder, señales de emisión encóder 1 ... 3, 2-1708
4735
Búsqueda de marca de referencia con marca cero sustitutiva, encóder 1 ... 3, 2-1709
4740
Evaluación de detector, memoria de medidas, encóder 1 ... 3, 2-1710
5020
Filtro de cons. de velocidad y control anticip. de velocidad, 2-1712
5030
Modelo de referencia/simetrización de control anticipativo/limitación de velocidad, 2-1713
5040
Regulador de velocidad con encóder, 2-1714
5042
Regulador de velocidad, control anticipativo de par-velocidad con encóder (p1402 = 1), 2-1715
5050
Adaptación Kp_n/Tn_n, 2-1716
5060
Consigna de par, conmutación tipo de regulación, 2-1717
5210
Regulador de velocidad sin encóder, 2-1718
5300
Control por U/f para diagnóstico, 2-1719
5301
Señalización variable, 2-1720
5490
Regulador de velocidad Configuración, 2-1721
5610
Limitación/reducción del par/ interpolador, 2-1722
5620
Límite de par en motor/generador, 2-1723
5630
Límite de par superior/inferior, 2-1724
5640
Conmutación de modo, limitación de potencia/intensidad, 2-1725
5650
Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min, 2-1726
5710
Filtros consigna de intensidad, 2-1727
5714
Regulador Iq y regulador Id, 2-1728
5722
Consigna de intensidad de excitación/flujo, disminución del flujo, regulador de flujo, 2-1729
5730
Interfaz para Motor Module (señales de conducción, valores reales de intensidad), 2-1730
6030
Consigna de velocidad, estatismo, 2-1733
6031
Simetrización de control anticipativo, modelo de referencia/modelo de aceleración, 2-1734

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

6040
Regulador de velocidad con/sin encóder, 2-1735
6050
Adaptación Kp_n/Tn_n, 2-1736
6060
Consigna de par, 2-1737
6220
Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min, 2-1738
6300
Característica U/f y elevación de tensión, 2-1739
6310
Amortiguación de resonancia y compensación de deslizamiento, 2-1740
6320
Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min, 2-1741
6490
Regulador de velocidad Configuración, 2-1742
6491
Regulador de flujo Configuración, 2-1743
6495
Excitación (FEM, p0300 = 5), 2-1744
6630
Límite de par superior/inferior, 2-1745
6640
Límites de intensidad/ de potencia/de par, 2-1746
6710
Filtros consigna de intensidad, 2-1747
6714
Regulador Iq y regulador Id, 2-1748
6721
Consigna Id (PEM, p0300 = 2), 2-1749
6722
Carac. de debilitamiento de campo, consigna Id (ASM, p0300 = 1), 2-1750
6723
Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (ASM, p0300 = 1), 2-1751
6724
Regulador de debilitamiento de campo (PEM, p0300 = 2), 2-1752
6725
Consigna de flujo, regulador de debilitamiento de campo (FEM, p0300 = 5), 2-1753
6726
Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (FEM, p0300 = 5), 2-1754
6727
Modelo de corriente, vigilancia de la intensidad de excitación, regulación cos phi (FEM, p0300 = 5), 2-1755
6730
Interfaz con el Motor Module (ASM, p0300 = 1), 2-1756
6731
Interfaz con el Motor Module (PEM, p0300 = 2), 2-1757
6732
Interfaz con el Motor Module (FEM, p0300 = 5), 2-1758
6733
Selección modelo de motor (FEM, p0300 = 5), 2-1759
6799
Señales de indicación, 2-1760
7008
Estimador kT, 2-1762
7010
Característica de fricción, 2-1763
7012
Advanced Positioning Control (APC, r0108 = 1), 2-1764
7014
Cortocircuito de inducido externo (EASC, p0300 = 2xx o 4xx), 2-1765
7016
Cortocircuitado interno del inducido (IASC, p0300 = 2xx ó 4xx), 2-1766
7017
Freno por corriente continua (p0300 = 1xx), 2-1767
7020
Sincronizar, 2-1768
7950
Valores fijos, selección binaria (r0108.16 = 1 y p2216 = 2), 2-1770
7951
Valores fijos, selección directa (r0108.16 = 1 y p2216 = 1), 2-1771
7954
Potenciómetro motorizado (r0108.16 = 1), 2-1772
7958
Regulación (r0108.16 = 1), 2-1773

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

7960
Regulador tensión del circuito intermedio (r0108.16 = 1), 2-1774
8010
Avisos de velocidad 1, 2-1776
8011
Avisos de velocidad 2, 2-1777
8012
Avisos de par, motor bloqueado/volcado, 2-1778
8013
Vigilancia de carga (r0108.17 = 1), 2-1779
8014
Vigilancia térmica de la etapa de potencia, 2-1780
8016
Vigilancia térmica del motor, 2-1781
8017
Modelo de motor I2t térmico (PEM, p0300 = 2xx), 2-1782
8018
Motor síncrono excitado de forma externa (FEM, p0300 = 5), 2-1783
8060
Memoria de fallos, 2-1785
8065
Memoria de alarmas, 2-1786
8070
Palabra de disparo para fallos/alarmas (r2129), 2-1787
8075
Configuración de fallos/alarmas, 2-1788
8134
Hembrillas de medida, 2-1789
8560
Juego de datos de mando (Command Data Set, CDS), 2-1791
8565
Juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS), 2-1792
8570
Juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS), 2-1793
8575
Juegos de datos de motor (Motor Data Set, MDS), 2-1794
8580
Juegos de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS), 2-1795
8720
Palabra de mando
Secuenciador alimentación, 2-1797
8726
Palabra de estado
Secuenciador alimentación, 2-1798
8732
Unidad de control, 2-1799
8734
Habilit. faltantes, control del contactor de red, 2-1800
8750
Interfaz para etapa potencia Basic Infeed (señales mando, valores reales), 2-1801
8760
Señales y funciones de vigilancia (p3400 = 0), 2-1802
8820
Palabra de mando
Secuenciador alimentación, 2-1804
8826
Palabra de estado
Secuenciador alimentación, 2-1805
8828
Palabra de estado Alimentación, 2-1806
8832
Unidad de control, 2-1807
8834
Habilit. faltantes, control del contactor de red, 2-1808
8850
Interfaz para Smart Infeed (señales de mando, valores reales), 2-1809
8860
Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de tensión de red, 2-1810
8864
Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc, 2-1811
8920
Palabra de mando
Secuenciador alimentación, 2-1813
8926
Palabra de estado
Secuenciador alimentación, 2-1814
8928
Palabra de estado Alimentación, 2-1815
8932
Unidad de control, 2-1816
8934
Habilit. faltantes, control del contactor de red, 2-1817

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

8940
Regulador de la reserva de tasa de modulación/regulador de la tensión del circuito intermedio (p3400.0 = 0), 2-1818
8946
Control anticipativo/regulador de intensidad/etapa de mando (p3400.0 = 0), 2-1819
8948
Maestro/esclavo (r0108.19 = 1), 2-1820
8950
Interfaz para Active Infeed, señales de mando, valores reales (p3400.0 = 0), 2-1821
8960
Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de tensión de red (p3400.0 = 0), 2-1822
8964
Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc (p3400.0 = 0), 2-1823
9100
TB30, entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3), 2-1825
9102
TB30, salidas digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 3), 2-1826
9104
TB30, entradas analógicas (AI 0 ... AI 1), 2-1827
9106
TB30, salidas analógicas (AO 0 ... AO 1), 2-1828
9204
Telegrama de recepción Mapping PDO libre (p8744 = 2), 2-1830
9206
Telegrama de recepción Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-1831
9208
Telegrama de emisión Mapping PDO libre (p8744 = 2), 2-1832
9210
Telegrama de emisión Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-1833
9220
Palabra de mando CANopen, 2-1834
9226
Palabra de estado CANopen, 2-1835
9400
TM15DI/DO, entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 7), 2-1837
9401
TM15DI/DO, entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 15), 2-1838
9402
TM15DI/DO, entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 16 ... DI/DO 23), 2-1839
9550
TM31, entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3), 2-1841
9552
TM31, entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 ... DI 7), 2-1842
9556
TM31, salidas de relé digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 1), 2-1843
9560
TM31, entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-1844
9562
TM31, entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-1845
9566
TM31, entrada analógica 0 (AI 0), 2-1846
9568
TM31, entrada analógica 1 (AI 1), 2-1847
9572
TM31, salidas analógicas (AO 0 ... AO 1), 2-1848
9576
TM31 Evaluación de temperatura (KTY/PTC), 2-1849
9577
TM31 Vigilancia de sensores (KTY/PTC), 2-1850
9605
TM120 Evaluación de temperatura canal 1 y 2 (KTY/PTC), 2-1852
9606
TM120 Evaluación de temperatura canal 3 y 4 (KTY/PTC), 2-1853
9607
TM120 Vigilancia de sensores (KTY/PTC), 2-1854

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

9660
TM41 Entradas digitales (DI 0 ... DI 3), 2-1856
9661
TM41, entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 1), 2-1857
9662
TM41, entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 2 ... DI/DO 3), 2-1858
9663
TM41 Entrada analógica (AI 0), 2-1859
9674
TM41 Emulación de encóder incremental (p4400 = 0), 2-1860
9676
TM41 Emulación de encóder incremental (p4400 = 1), 2-1861
9677
Interconexión palabra de mando STW1 (p0922 = 3), 2-1862
9678
TM41 Palabra de mando Secuenciador, 2-1863
9679
Interconexión palabra de mando STW2 (p0922 = 3), 2-1864
9680
TM41 Palabra de estado Secuenciador, 2-1865
9681
Interconexión palabra de estado ZSW1 (p0922 = 3), 2-1866
9682
TM41 Unidad de control, 2-1867
9683
Interconexión palabra de estado ZSW2 (p0922 = 3), 2-1868
9794
Unidad de refrigeración Señales de control y respuesta (r0108.28 = 1), 2-1870
9795
Unidad de refrigeración Secuenciador (r0108.28 = 1), 2-1871
9880
VSM, entradas analógicas (AI 0 ... AI 3), 2-1873
9886
VSM Evaluación de temperatura, 2-1874
9887
VSM Vigilancia de sensores KTY/PTC, 2-1875
9912
BOP20 Palabra de mando Interconexión, 2-1877
9951
Braking Module externo Unidad de control (r0108.26 = 1), 2-1879

A

Active Infeed, 2-1812
Control del contactor de red, 2-1817
Índice, 2-1812
Palabra de estado Secuenciador, 2-1814
Palabra de mando Secuenciador, 2-1813
Señales y funciones de vigilancia, 2-1812
Unidad de control, 2-1816
Activo (parámetros, C1(x), C2(x), U, T), 1-19
Advanced Positioning Control (APC, r0108 = 1), 2-1764
Ajuste de fábrica, 1-26
Alarma
Causa, 3-1889
Diferencia con fallo, 3-1882
Explicación de la lista, 3-1887
General, 3-1882
Lista de todas las alarmas, 3-1892
Nombre, 3-1888
Número, 3-1887
Objeto de accionamiento, 3-1888
Rango numérico, 3-1892
Remedio, 3-1889
Señalización, 3-1882
Ubicación del fallo, 3-1888
Valor de aviso, 3-1888
Avisos, 2-1775
Avisos de par, 2-1775
Avisos de velocidad, 2-1775
Axxxx, 3-1887
Ayudas para búsquedas en el manual, Prefacio-7

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

B

Bandas inhibidas, 2-1668
Basic Infeed, 2-1796
Habilit. faltantes, control del contactor de red, 2-1800
Índice, 2-1796
Interfaz (señales de mando, valores reales), 2-1801
Palabra de estado Secuenciador, 2-1798
Palabra de mando Secuenciador, 2-1797
Señales y funciones de vigilancia, 2-1796, 2-1802
Unidad de control, 2-1799
BI, entrada de binector, 1-14
Bibliografía, C-2369
Binector
Input (BI), 1-14
Output (BO), 1-14
BO, salida de binector, 1-14
Bornes
Control Unit 310-2 (CU310-2), 2-1550
Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-1559
Controller Extension 32-2 (CX32-2), 2-1568
Terminal Board 30 (TB30), 2-1824
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Bornes de entrada
Control Unit 310-2 (CU310-2), 2-1550
Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-1559
Controller Extension 32-2 (CX32-2), 2-1568
Terminal Board 30 (TB30), 2-1824
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Bornes de salida
Control Unit 310-2 (CU310-2), 2-1550
Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-1559
Controller Extension 32-2 (CX32-2), 2-1568
Terminal Board 30 (TB30), 2-1824
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Borrar fallos, 3-1889
Braking Module externo, 2-1878

C

C1 (x) - estado puesta en marcha equipo, 1-19
C2 (x) - estado puesta en marcha accionamiento, 1-19
Calculado (parámetro), 1-20
Cambio del sentido de giro, 2-1668
Camino de la señal en esquemas de funciones, 2-1520
Campo de bits (parámetro), 1-28
Canal de consigna, 2-1668
Canal de consigna no activado, 2-1679
Característica de fricción, 2-1763
Catálogos, C-2369
CDS, juego de datos de mando (Command Data Set), 1-22, 2-1790, 2-1791
CI, entrada de conector, 1-14
CO, salida de conector, 1-14
CO/BO, salida de conector/binector, 1-14
Communication Board CAN 10 (CBC10), 2-1829
Comunicación
CANopen, 2-1829
Configuración de avisos, 2-1784
Confirmación
BLOQUEO DE IMPULSOS, 3-1885
Configurable, 3-1889
INMEDIATAMENTE, 3-1885
POWER ON, 3-1885
Predeterminada, 3-1889
Connector
Input (CI), 1-14
Output (CO), 1-14
Consigna principal y consigna adicional, 2-1668
Consignas de seguridad (parámetro), 1-28
Consignas fijas de velocidad, 2-1668
Contraseña para nivel de acceso 4, 1-20
Control del contactor de red, 2-1642, 2-1796, 2-1803, 2-1808, 2-1812, 2-1817
Control por U/f
Servo, 2-1719
Vector, 2-1739
Control Unit 310-2 (CU310-2)
Entradas digitales, 2-1550
Entradas/salidas digitales, 2-1550
Control Unit 320-2 (CU320-2)
Entradas digitales, 2-1559
Entradas/salidas digitales, 2-1559
Controller Extension 32-2 (CX32-2)
Entradas digitales, 2-1568
Entradas/salidas digitales, 2-1568
Convertidor
Binector-conector, 2-1611, 2-1620
Conector-binector, 2-1609, 2-1616, 2-1618, 2-1621
CU_LINK, 2-1566
Cxxxxx, 3-1887

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

D

Data Set, 1-22, 2-1790
Command Data Set, CDS, 1-22
Drive Data Set, DDS, 1-22
Encoder Data Set, EDS, 1-22
Motor Data Set, MDS, 1-22
Power unit Data Set, PDS, 1-22
Datos de proceso, 2-1572
DDS, juego de datos de acc. (Drive Data Set), 2-1790
DDS, juego de datos de accionamiento (Drive Data Set), 1-22, 2-1792
Declaración de conformidad CE, Prefacio-7
Dependencia (parámetro), 1-28
DES1, 3-1883
DES1_RETARDO, 3-1883
DES2, 3-1883
DES3, 3-1884
Descripción (parámetro), 1-27
Dirección
PROFIBUS, 2-1574
PROFINET, 2-1574
Servicio técnico y asistencia, Prefacio-7
Disparo en avisos (r2129), 2-1784
DO, objeto de accionamiento, 1-14
DSC (Dynamic Servo Control), 2-1668, 2-1678

E

EDS, juego de datos de encóder (Encoder Data Set), 1-22, 2-1790, 2-1793
Emulación de encóder incremental, 2-1851, 2-1855
ENCÓDER, 3-1884
Entradas analógicas
Terminal Board 30 (TB30), 2-1824
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Entradas digitales
Control Unit 310-2 (CU310-2), 2-1550
Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-1559
Controller Extension 32-2 (CX32-2), 2-1568
Terminal Board 30 (TB30), 2-1824
Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO), 2-1836
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Entradas/salidas digitales
Control Unit 310-2 (CU310-2), 2-1550
Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-1559
Controller Extension 32-2 (CX32-2), 2-1568
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Esquema de funciones Posicionador simple (PosS/EPOS)
Control de modos de operación (r0108.4 = 1), 2-1690
Desplazamiento a tope fijo, 2-1687
Entrada directa de consigna/MDI (r0108.4 = 1), 2-1689
Interpolador (r0108.4 = 1), 2-1692
Limitaciones de la zona de desplazamiento (r0108.4 = 1), 2-1691
Modo de operación Bloques de desplazamiento (r0108.4 = 1), 2-1686
Modo de operación Bloques de desplazamiento cambio de bloque externo (r0108.4 = 1), 2-1685
Modo de operación Entrada directa de consigna/MDI, valores dinámicos (r0108.4 = 1), 2-1688
Modo de operación Jog (r0108.4 = 1), 2-1682
Modo de operación Referenciado/búsqueda del punto de referencia (r0108.4 = 1) (p2597 = 0-señal), 2-1683
Modo Referenciado al vuelo (r0108.4 = 1) (p2597 = señal 1), 2-1684
Palabra de estado 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1), 2-1694
Palabra de estado 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1), 2-1695
Palabra de estado Bloque de desplazamiento activo/MDI activo (r0108.4 = 1), 2-1696
Palabra de mando Selección de bloque/selección MDI (r0108.4 = 1), 2-1693

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esquemas de función Active Infeed
Control anticipativo/regulador de intensidad/etapa de mando (p3400.0 = 0), 2-1819
Habilit. faltantes, control del contactor de red, 2-1817
Interfaz para Active Infeed, señales de mando, valores reales (p3400.0 = 0), 2-1821
Maestro/esclavo (r0108.19 = 1), 2-1820
Palabra de estado Alimentación, 2-1815
Palabra de estado Secuenciador alimentación, 2-1814
Palabra de mando Secuenciador alimentación, 2-1813
Regulador de la reserva de tasa de modulación/regulador de la tensión del circuito intermedio (p3400.0 = 0), 2-1818
Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc (p3400.0 = 0), 2-1823
Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de tensión de red (p3400.0 = 0), 2-1822
Unidad de control, 2-1816
Esquemas de funciones Basic Infeed
Habilit. faltantes, control del contactor de red, 2-1800
Interfaz para etapa potencia Basic Infeed (señales mando, valores reales), 2-1801
Palabra de estado Secuenciador alimentación, 2-1798
Palabra de mando Secuenciador alimentación, 2-1797
Señales y funciones de vigilancia (p3400 = 0), 2-1802
Unidad de control, 2-1799
Esquemas de funciones Braking Module externo
Unidad de control (r0108.26 = 1), 2-1879
Esquemas de funciones Canal de consigna no activado
Formación de límites de velocidad (r0108.8 = 0), 2-1680
Esquemas de funciones Communication Board CAN
Palabra de estado CANopen, 2-1835
Palabra de mando CANopen, 2-1834
Telegrama de emisión Mapping PDO libre (p8744 = 2), 2-1832
Telegrama de emisión Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-1833
Telegrama de recepción Mapping PDO libre (p8744 = 2), 2-1830
Telegrama de recepción Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-1831
Esquemas de funciones CU_LINK
CU_LINK Transferencia de datos, 2-1567
Esquemas de funciones CU310-2 Bornes de entrada/salida
Entrada analógica, 2-1558
Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 21), 2-1552
Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3, DI 22), 2-1551
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-1554
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 ... DI/DO 13), 2-1555
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 ... DI/DO 15), 2-1556
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-1553
Esquemas de funciones CU310-2 Bornes de entrada/salida
Salida digital (DO 16), 2-1557
Esquemas de funciones CU320-2, bornes de entrada/salida
Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17), 2-1560
Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21), 2-1561
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-1563
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 12 ... DI/DO 13), 2-1564
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 14 ... DI/DO 15), 2-1565
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-1562

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esquemas de funciones CX32-2, bornes de entrada/salida
Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17), 2-1569
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-1571
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-1570
Esquemas de funciones evaluación de encóder
Búsqueda de marca de referencia con marca cero sustitutiva, encóder 1 ... 3, 2-1709
Captación de la velocidad real de giro y de la posición polar con el encóder de motor (encóder 1), 2-1704
Captación de la velocidad real y de la posición polar del encóder de motor ASM/SM (encóder 1), 2-1706
Captación de posición y de temperatura, encóder 1 ... 3, 2-1703
Evaluación de detector, memoria de medidas, encóder 1 ... 3, 2-1710
Interfaz de encóder, señales de emisión encóder 1 ... 3, 2-1708
Interfaz de encóder, señales de recepción encóder 1 ... 3, 2-1707
Registro de la velocidad real de giro, encóder 2, 3 (r0108.7 = 1, APC activado), 2-1705
Esquemas de funciones juegos de datos
Juego de datos de mando (Command Data Set, CDS), 2-1791
Juegos de datos de accionamiento (Drive Data Set, DDS), 2-1792
Juegos de datos de encóder (Encoder Data Set, EDS), 2-1793
Juegos de datos de etapa de potencia (Power unit Data Set, PDS), 2-1795
Juegos de datos de motor (Motor Data Set, MDS), 2-1794
Esquemas de funciones Palabras de mando/estado internas
Palabra de estado Fallos/alarmas 1 y 2, 2-1639
Palabra de estado Regulación, 2-1633
Palabra de estado Regulación de intensidad, 2-1634
Palabra de estado Regulador de velocidad, 2-1632
Palabra de estado Secuenciador, 2-1629
Palabra de estado Vigilancias 1, 2-1635
Palabra de estado Vigilancias 2, 2-1636
Palabra de estado Vigilancias 3, 2-1637
Palabra de mando Canal de consigna, 2-1630
Palabra de mando Fallos/alarmas, 2-1638
Palabra de mando Regulador de velocidad, 2-1631
Palabra de mando Secuenciador, 2-1628
Esquemas de funciones Panel BOP20 (Basic Operator Panel 20)
Palabra de mando BOP20 Interconexión, 2-1877

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esquemas de funciones PROFIdrive
IF1 Palabras de estado Interconexión libre, 2-1611
IF1 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1610, 2-1617
IF1 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1609, 2-1616
IF2 Palabras de estado Interconexión libre, 2-1620
IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre, 2-1622
IF2 Telegrama de emisión Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1619
IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre, 2-1621
IF2 Telegrama de recepción Interconexión libre vía BICO (p0922 = 999), 2-1618
Interconexión A_DIGITAL, 2-1625
Interconexión E_DIGITAL, 2-1626
Interconexión MDI Mode MDI_MOD (r0108.4 = 1), 2-1615
Interconexión palabra de estado 1 CU_ZSW1 Control Unit, 2-1624
Interconexión palabra de estado 1 ZSW1 (r0108.4 = 1), 2-1614
Interconexión palabra de estado Alimentación sector metal E_ZSW1_BM, 2-1584
Interconexión palabra de estado de posicionamiento 1 POS_ZSW1 (r0108.4 = 1), 2-1607
Interconexión palabra de estado de posicionamiento 2 POS_ZSW2 (r0108.4 = 1), 2-1608
Interconexión palabra de estado E_ZSW1 Infeed, 2-1603
Interconexión palabra de estado ENCÓDER ZSW2_ENC, 2-1586
Interconexión palabra de estado MELDW, 2-1602
Interconexión palabra de estado sector metal ZSW1_BM, 2-1582
Interconexión palabra de estado sector metal ZSW2_BM, 2-1583
Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 0), 2-1598
Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 1), 2-1599
Interconexión palabra de estado ZSW1 (p2038 = 2), 2-1597
Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 0), 2-1600
Interconexión palabra de estado ZSW2 (p2038 = 1), 2-1601
Interconexión palabra de mando 1 CU_STW1 Control Unit, 2-1623
Interconexión palabra de mando 1 STW1 (r0108.4 = 1), 2-1612
Interconexión palabra de mando Alimentación sector metal E_STW1_BM, 2-1581
Interconexión palabra de mando de posicionamiento 1 POS_STW1 (r0108.4 = 1), 2-1605
Interconexión palabra de mando de posicionamiento 2 POS_STW2 (r0108.4 = 1), 2-1606
Interconexión palabra de mando de posicionamiento POS_STW (r0108.4 = 1), 2-1604
Interconexión palabra de mando E_STW1-Infeed, 2-1594
Interconexión palabra de mando ENCÓDER STW2_ENC, 2-1585
Interconexión palabra de mando sector metal STW1_BM, 2-1579
Interconexión palabra de mando sector metal STW2_BM, 2-1580
Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 0), 2-1590
Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 1), 2-1591
Interconexión palabra de mando STW1 (p2038 = 2), 2-1589
Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 0), 2-1592
Interconexión palabra de mando STW2 (p2038 = 1), 2-1593
Interconexión selección de bloque pos SATZANW (r0108.4 = 1), 2-1613
Interconexión señales de emisión PZD específica del fabricante, 2-1596
Interconexión señales de emisión PZD específica del perfil, 2-1595
Interconexión señales de recepción PZD específica del fabricante, 2-1588
Interconexión señales de recepción PZD específica del perfil, 2-1587
PROFIBUS (PB)/PROFINET (PN), direcciones y diagnóstico, 2-1574
Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 1, 2-1576

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Telegramas específicos del fabricante y datos de proceso 2, 2-1577
Telegramas específicos del fabricante/libres y datos de proceso, 2-1578
Telegramas estándar y datos de proceso, 2-1575
Esquemas de funciones Regulación de posición
Acondicionamiento de la posición real (r0108.3 = 1), 2-1698
Regulación de posición (r0108.3 = 1), 2-1699
Secuen. de levas (r0108.3 = 1), 2-1701
Vigil. dinámica de error de seguimiento (r0108.3 = 1), 2-1701
Vigilancia de parada y de posicionamiento (r0108.3 = 1), 2-1700
Esquemas de funciones Regulador tecnológico
Potenciómetro motorizado (r0108.16 = 1), 2-1772
Regulación (r0108.16 = 1), 2-1773
Regulador tensión del circuito intermedio (r0108.16 = 1), 2-1774
Valores fijos, selección binaria (r0108.16 = 1 y p2216 = 2), 2-1770
Valores fijos, selección directa (r0108.16 = 1 y p2216 = 1), 2-1771
Esquemas de funciones Safety Integrated
Basic Functions, gestor de parámetros, 2-1649
Basic Functions, palabras de estado, 2-1651
Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter), 2-1653
Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1), 2-1652
Basic Functions, vigilancias y fallos/alarmas, 2-1650
Extended Functions, palabra de mando y palabra de estado, 2-1656
Extended Functions, Parametermanager, 2-1657
Extended Functions, SDI (Safe Direction), 2-1667
Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed), 2-1654
Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F internos, 2-1655
Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor), 2-1666
Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4), 2-1660
Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9), 2-1661
Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23), 2-1662
Extended Functions, TM54F Asignación (F-DO 0 ... F-DO 3), 2-1665
Extended Functions, TM54F Configuration, F-DI/F-DO Test, 2-1659
Extended Functions, TM54F Interfaz de mando, 2-1663
Extended Functions, TM54F Parametermanager, 2-1658
Extended Functions, TM54F Selección de Safe State, 2-1664
Esquemas de funciones Secuenciador
Habilitac. faltantes, control del contactor de red, intercon. lógicas, 2-1642
Unidad de control, 2-1641

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esquemas de funciones Secuenciador de freno
Secuenciador de freno avanzado, abrir/cerrar freno (r0108.14 = 1), 2-1646
Secuenciador de freno avanzado, detección de parada (r0108.14 = 1), 2-1645
Secuenciador de freno avanzado, salidas de señal (r0108.14 = 1), 2-1647
Secuenciador de freno simple (r0108.14 = 0), 2-1644
Esquemas de funciones Señales y funciones devigilancia
Avisos de par, motor bloqueado/volcado, 2-1778
Avisos de velocidad 1, 2-1776
Avisos de velocidad 2, 2-1777
Modelo de motor I2t térmico (PEM, p0300 = 2xx), 2-1782
Motor síncrono excitado de forma externa (FEM, p0300 = 5), 2-1783
Vigilancia de carga (r0108.17 = 1), 2-1779
Vigilancia térmica de la etapa de potencia, 2-1780
Vigilancia térmica del motor, 2-1781
Esquemas de funciones servicios auxiliares
Unidad de refrigeración Secuenciador (r0108.28 = 1), 2-1871
Unidad de refrigeración Señales de control y respuesta (r0108.28 = 1), 2-1870
Esquemas de funciones Servorregulación
Adaptación Kp_n/Tn_n, 2-1716
Conmutación de modo, limitación de potencia/intensidad, 2-1725
Consigna de intensidad de excitación/flujo, disminución del flujo, regulador de flujo, 2-1729
Consigna de par, conmutación tipo de regulación, 2-1717
Control por U/f para diagnóstico, 2-1719
Filtro de cons. de velocidad y control anticip. de velocidad, 2-1712
Filtros consigna de intensidad, 2-1727
Interfaz para Motor Module (señales de conducción, valores reales de intensidad), 2-1730
Limitación/reducción del par/ interpolador, 2-1722
Límite de par en motor/generador, 2-1723
Límite de par superior/inferior, 2-1724
Modelo de referencia/simetrización de control anticipativo/limitación de velocidad, 2-1713
Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min, 2-1726
Regulador de velocidad con encóder, 2-1714
Regulador de velocidad Configuración, 2-1721
Regulador de velocidad sin encóder, 2-1718
Regulador de velocidad, control anticipativo de par-velocidad con encóder (p1402 = 1), 2-1715
Regulador Iq y regulador Id, 2-1728
Señalización variable, 2-1720

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esquemas de funciones Smart Infeed
Habilit. faltantes, control del contactor de red, 2-1808
Interfaz para Smart Infeed (señales de mando, valores reales), 2-1809
Palabra de estado Alimentación, 2-1806
Palabra de estado Secuenciador alimentación, 2-1805
Palabra de mando Secuenciador alimentación, 2-1804
Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de frecuencia de red y Vdc, 2-1811
Señales y funciones de vigilancia, vigilancia de tensión de red, 2-1810
Unidad de control, 2-1807
Esquemas de funciones tecnológicas
Advanced Positioning Control (APC), 2-1764
Característica de fricción, 2-1763
Cortocircuitado interno del inducido (IASC, p0300 = 2xx ó 4xx), 2-1766
Cortocircuito de inducido externo (EASC, p0300 = 2xx o 4xx), 2-1765
Estimador kT, 2-1762
Freno por corriente continua (p0300 = 1xx), 2-1767
Sincronizar, 2-1768
Esquemas de funciones Terminal Board 30 (TB30)
Entradas analógicas (AI 0 ... AI 1), 2-1827
Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3), 2-1825
Salidas analógicas (AO 0 ... AO 1), 2-1828
Salidas digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 3), 2-1826
Esquemas de funciones Terminal Module 120 (TM120)
Evaluación de temperatura canal 1 y 2 (KTY/PTC), 2-1852
Evaluación de temperatura canal 3 y 4 (KTY/PTC), 2-1853
Vigilancia de sensores (KTY/PTC), 2-1854
Esquemas de funciones Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO)
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 7), 2-1837
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 16 ... DI/DO 23), 2-1839
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 15), 2-1838
Esquemas de funciones Terminal Module 31 (TM31)
Entrada analógica 0 (AI 0), 2-1846
Entrada analógica 1 (AI 1), 2-1847
Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 0 ... DI 3), 2-1841
Entradas digitales con aislamiento galvánico (DI 4 ... DI 7), 2-1842
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-1845
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-1844
Evaluación de temperatura (KTY/PTC), 2-1849
Salidas analógicas (AO 0 ... AO 1), 2-1848
Salidas de relé digitales con aislamiento galvánico (DO 0 ... DO 1), 2-1843
Vigilancia de sensores (KTY/PTC), 2-1850
Esquemas de funciones Terminal Module 41 (TM41)
Emulación de encóder incremental (p4400 = 0), 2-1860
Emulación de encóder incremental (p4400 = 1), 2-1861
Entrada analógica (AI 0), 2-1859
Entradas digitales (DI 0 ... DI 3), 2-1856
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 0 ... DI/DO 1), 2-1857
Entradas/salidas digitales bidireccionales (DI/DO 2 ... DI/DO 3), 2-1858
Interconexión palabra de estado ZSW1 (p0922 = 3), 2-1866
Interconexión palabra de estado ZSW2 (p0922 = 3), 2-1868
Interconexión palabra de mando STW1 (p0922 = 3), 2-1862
Interconexión palabra de mando STW2 (p0922 = 3), 2-1864
Palabra de estado Secuenciador, 2-1865
Palabra de mando Secuenciador, 2-1863
Unidad de control, 2-1867
Esquemas de funciones Voltage Sensing Module (VSM)
Entradas analógicas (AI 0 ... AI 3), 2-1873
Evaluación de temperatura, 2-1874
Vigilancia de sensores KTY/PTC, 2-1875

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esquemas de funciones, canal de consigna
Bandas inhibidas y límites de velocidad, 2-1673
Consigna principal/adicional, escalado de consignas, JOG, 2-1671
Consignas fijas de velocidad, 2-1669
Dynamic Servo Control (DSC) lineal y DSC Spline (r0108.6 = 1), 2-1678
Generador de rampa (avanzado), 2-1675
Generador de rampa (simple), 2-1674
Limitación de sentido e inversión de sentido, 2-1672
Parada y retirada ampliadas (ESR, r0108.9 = 1), 2-1677
Potenciómetro motorizado, 2-1670
Selección, palabra de estado y corrección del generador de rampa, 2-1676
Esquemas de funciones, diagnóstico
Configuración de fallos/alarmas, 2-1788
Hembrillas de medida, 2-1789
Memoria de alarmas, 2-1786
Memoria de fallos, 2-1785
Palabra de disparo para fallos/alarmas (r2129), 2-1787
Esquemas de funciones, listas
Active Infeed, 2-1541
Basic Infeed, 2-1540
Canal de consigna, 2-1530
CU310-2 Bornes de entrada y salida, 2-1525
CU320-2 Bornes de entrada y salida, 2-1526
CX32-2 Bornes de entrada y salida, 2-1527
Palabras de mando/estado internas, juegos de datos, 2-1529
PROFIdrive, 2-1528
Regulación Servo Formación de límites de par, 2-1533
Regulación Servo Regulación de intensidad, 2-1534
Regulación vectorial Control por U/f, 2-1536
Regulación vectorial Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura), 2-1535
Regulación vectorial Regulación de intensidad, 2-1538
Regulación vectorial Regulación de velocidad y formación de límites de par, 2-1537
Servorregulación Evaluaciones de encóder (posición, velocidad, temperatura), 2-1531
Servorregulación Regulación de velocidad y control por U/f, 2-1532
Smart Infeed, 2-1542
Terminal Board 30 (TB30), 2-1546
Terminal Module 15 (TM15), 2-1543
Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO), 2-1544
Terminal Module 17 High Feature (TM17 High Feature), 2-1545
Terminal Module 31 (TM31), 2-1547
Terminal Module 41 (TM41), 2-1548
Terminal Module 54F (TM54F), 2-1549
Vigilancias, fallos, alarmas, 2-1539

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esquemas de funciones, regulación vectorial
Adaptación Kp_n/Tn_n, 2-1736
Amortiguación de resonancia y compensación de deslizamiento, 2-1740
Carac. de debilitamiento de campo, consigna Id (ASM, p0300 = 1), 2-1750
Característica U/f y elevación de tensión, 2-1739
Consigna de flujo, regulador de debilitamiento de campo (FEM, p0300 = 5), 2-1753
Consigna de par, 2-1737
Consigna de velocidad, estatismo, 2-1733
Consigna Id (PEM, p0300 = 2), 2-1749
Excitación (FEM, p0300 = 5), 2-1744
Filtros consigna de intensidad, 2-1747
Interfaz con el Motor Module (ASM, p0300 = 1), 2-1756
Interfaz con el Motor Module (FEM, p0300 = 5), 2-1758
Interfaz con el Motor Module (PEM, p0300 = 2), 2-1757
Límite de par superior/inferior, 2-1745
Límites de intensidad/ de potencia/de par, 2-1746
Modelo de corriente, vigilancia de la intensidad de excitación, regulación cos phi (FEM, p0300 = 5), 2-1755
Regulador de debilitamiento de campo (PEM, p0300 = 2), 2-1752
Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (ASM, p0300 = 1), 2-1751
Regulador de debilitamiento de campo, regulador de flujo (FEM, p0300 = 2), 2-1754
Regulador de flujo Configuración, 2-1743
Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min, 2-1738, 2-1741
Regulador de velocidad con/sin encóder, 2-1735
Regulador de velocidad Configuración, 2-1742
Regulador Iq y regulador Id, 2-1748
Selección modelo de motor (FEM, p0300 = 5), 2-1759
Señales de indicación, 2-1760
Simetrización de control anticipativo, modelo de referencia/modelo de aceleración, 2-1734
Estimador kT, 2-1762
Evaluación del encóder, 2-1702
Explicaciones
sobre los esquemas de funciones, 2-1519
Explicaciones de los esquemas de funciones
Explicación de los símbolos (parte 1), 2-1520
Explicación de los símbolos (parte 2), 2-1521
Explicación de los símbolos (parte 3), 2-1522
Forma de usar la tecnología BICO, 2-1523

F

Fallo
Causa, 3-1889
Confirmación, 3-1885, 3-1889
Diferencia con alarma, 3-1882
Explicación de la lista, 3-1887
General, 3-1882
Lista de todos los fallos, 3-1892
Memorizar datos al desconectar, 3-1886
Nombre, 3-1888
Número, 3-1887
Objeto de accionamiento, 3-1888
Rango numérico, 3-1892
Reacción a fallo, 3-1883, 3-1888
Remedio, 3-1889
Señalización, 3-1882
Ubicación del fallo, 3-1888
Valor de aviso, 3-1888
Fases de utilización, Prefacio-6
Freno de mantenimiento, 2-1643
Freno de mantenimiento del motor, 2-1643
FRENODC, 3-1884
Función (parámetro), 1-27
funciones tecnológicas, 2-1761
Fxxxx, 3-1887

G

Generador de rampa, 2-1668
General
sobre fallos y alarmas, 3-1882
sobre los esquemas de funciones, 2-1519
sobre parámetros, 1-12
Grupo objetivo, Prefacio-6
Grupo P (parámetros), 1-23

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

H

Habilit. faltantes
- Active Infeed, 2-1817
- Smart Infeed, 2-1808

Habilitaciones faltantes
- Basic Infeed, 2-1800
- Eje motor, 2-1642

Hembrillas de medida, 2-1784
Hotline, Prefacio-7

I

IASC, 3-1884
Índice
- Ajuste de fábrica, 1-27
- Bibliografía, C-2369
- Índice de esquemas de funciones, 2-1507
- Lista de abreviaturas, B-2359
- parámetros, 1-13, 1-27
- Tabla ASCII, A-2358

Información sobre el producto, Prefacio-6
Interconexión libre vía BICO, 2-1572
Interconexión libre, palabras de estado, 2-1611, 2-1620

J

JOG, 2-1668, 2-1671
Juego de datos, 1-22, 2-1790
- Juego de datos de accionamiento, 1-22
- Juego de datos de encóder, 1-22
- Juego de datos de etapa de potencia, 1-22
- Juego de datos de mando, 1-22
- Juego de datos de motor, 1-22

Juegos de datos de accionamiento, 2-1790
Juegos de datos de encóder, 2-1790
Juegos de datos de etapa de potencia, 2-1790
Juegos de datos de mando, 2-1790
Juegos de datos de motor, 2-1790

L

Limitación del sentido de giro, 2-1668
Lista
- Abreviaturas, B-2359
- Bibliografía, C-2369
- Fallos y alarmas, 3-1892
- Parámetros para juegos de datos de accionamiento, 1-1484
- Parámetros para juegos de datos de encóder, 1-1496
- Parámetros para juegos de datos de etapa de potencia, 1-1502
- Parámetros para juegos de datos de mando, 1-1481
- Parámetros para juegos de datos de motor, 1-1498
- Parámetros, todos, 1-32
- Rangos de avisos, 3-1892
- Rangos de parámetros, 1-29
- Tabla ASCII, A-2358

Lista de abreviaturas, B-2359
Lista de experto, 1-27

M

MDS, juego de datos de motor (Motor Data Set), 1-22, 2-1790, 2-1794
Memoria de alarmas, 2-1784
Memoria de avisos, 2-1784
Memoria de fallos, 2-1784
- Estructura, 2-1785
- Memorizar datos al desconectar, 3-1886

Modificable (parámetros, C1(x), C2(x), U, T), 1-19
Módulo de función, 1-14

N

Nivel de acceso (parámetro), 1-20
No en motor tipo, 1-26
Nombre
- Alarma, 3-1888
- Fallo, 3-1888
- parámetros, 1-14

Normalización, 1-26
Notas
- Hotline, Prefacio-7
- Información sobre el producto, Prefacio-6
- Servicio técnico y asistencia, Prefacio-7

Número
- Alarma, 3-1887
- Fallo, 3-1887
- parámetros, 1-13

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

O

Objeto, 1-14
Objeto de accionamiento, 1-14

P

Palabras de estado
  Internas, 2-1627
  Telegramas estándar, 2-1572
Palabras de mando, 2-1572
  Internas, 2-1627
  Telegramas estándar, 2-1572
Palabras de mando/estado internas, 2-1627
Panel BOP (Basic Operator Panel), 2-1876
PARADA1, 3-1884
PARADA2, 3-1884
parámetros
  Calculado, 1-20
  Consignas de seguridad, 1-28
  Descripción, 1-27
  Funcionamiento, 1-27
  Grupo de unidades, 1-23
  Grupo P, 1-23
  Índice, 1-13, 1-27
  Índice dinámico, 1-22
  Lista de experto, 1-27
  Lista de parámetros parajuegos de datos de accionamiento, 1-1484
  Lista de parámetros parajuegos de datos de encóder, 1-1496
  Lista de parámetros parajuegos de datos de etapa de potencia, 1-1502
  Lista de parámetros parajuegos de datos de mando, 1-1481
  Lista de parámetros parajuegos de datos de motor, 1-1498
  Lista de todos los parámetros, 1-32
  Modificable, 1-19
  Nivel de acceso, 1-20
  No en motor tipo, 1-26
  Nombre, 1-14
  Nombre abreviado, 1-14
  Nombre completo, 1-14
  Normalización, 1-26
  Número, 1-13
  Parámetros afectados, 1-13
  Rango numérico, 1-29
  Selección de unidad, 1-23
  tipo de datos, 1-21
  Unidad, 1-23
  Valores, 1-27
Parámetros afectados, 1-13
Parámetros ajustables, 1-13
Parámetros observables, 1-13
PDS, juego de datos de la etapa de pot. (Power unit Data Set), 2-1790
PDS, juego de datos de la etapa de potencia (Power unit Data Set), 1-22, 2-1795
Posicionador simple (PosS/EPOS), 2-1681
Potenciómetro motorizado, 2-1668, 2-1772
PROFIdrive, 2-1572
pxxxx, 1-13

R

Rango numérico
  Alarmas, 3-1892
  fallos, 3-1892
  parámetros, 1-29
Reacción en caso de fallo, 3-1883
Regulación
  Active Infeed, 2-1812
  Basic Infeed, 2-1796
  Regulador tecnológico, 2-1773
  Servo, 2-1711
  Smart Infeed, 2-1803
  Vector, 2-1731
Regulación de la posición, 2-1697
regulación de velocidad de giro
  Servo, 2-1711
  Vector, 2-1731
Regulación vectorial
  Adaptación Kp_n/Tn_n, 2-1736
  Amortiguación de resonancia y compensación de deslizamiento, 2-1740
  Característica de debilitamiento de campo, consigna Id, 2-1750
  Característica U/f, 2-1739
  Consigna de par, 2-1737
  estatismo, 2-1733
  Evaluación del encóder, 2-1702
  Filtros consigna de intensidad, 2-1747
  Índice, 2-1731
  Regulación de flujo, 2-1743
  Regulador de Vdc_max y regulador de Vdc_min, 2-1741
  Regulador de velocidad con/sin encóder, 2-1735
  Regulador de velocidad Configuración, 2-1742
  Regulador Iq y regulador Id, 2-1748
Regulador de la tensión en el circuito intermedio, 2-1812
Regulador PID (p0108.16 = 1), 2-1769
Regulador tecnológico (p0108.16 = 1), 2-1769
rxxxx, 1-13

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

S

Safety Integrated
Basic Functions, 2-1648
Extended Functions, 2-1648
Salidas analógicas
Terminal Board 30 (TB30), 2-1824
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Salidas de relé, 2-1840
Salidas digitales
Control Unit 310-2 (CU310-2), 2-1550
Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-1559
Controller Extension 32-2 (CX32-2), 2-1568
Terminal Board 30 (TB30), 2-1824
Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO), 2-1836
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Secuenciador, 2-1640
Secuenciador de freno
Avanzado, 2-1643
Simple, 2-1643
Secuenciador de freno simple/avanzado, 2-1643
Señales, 2-1775
Señalización
Alarmas, 3-1882
fallos, 3-1882
Señalización variable, 2-1720
Servicio técnico y asistencia, Prefacio-7
Servicios auxiliares, 2-1869
Servorregulación
Adaptación Kp_n/Tn_n, 2-1716
Conmutación tipo de regulación, 2-1717
Consigna de par, 2-1717
Control por U/f para diagnóstico, 2-1719
Evaluación del encóder, 2-1702
Filtro de cons. de velocidad y control anticipativo de velocidad, 2-1712
Filtros consigna de intensidad, 2-1727
Índice, 2-1711
Regulador de velocidad, 2-1714
Regulador de velocidad sin encóder, 2-1718
Regulador Iq y regulador Id, 2-1728
Señalización variable, 2-1720
Sincronizar, 2-1768
Smart Infeed, 2-1803
Control del contactor de red, 2-1808
Índice, 2-1803
Interfaz (señales de mando, valores reales), 2-1809
Palabra de estado Secuenciador, 2-1805
Palabra de mando Secuenciador, 2-1804
Señales y funciones de vigilancia, 2-1803
Unidad de control, 2-1807
Vigilancia de la tensión de red, 2-1810
Solicitud de soporte técnico, Prefacio-7
Soporte y asistencia, Prefacio-7

T

T: estado Listo para servicio, 1-19
Tabla ASCII, A-2358
Tecnología BICO, 2-1523
Telegramas, 2-1572
Telegramas específicos del fabricante, 2-1572
Terminal Board 30 (TB30)
Entradas y salidas analógicas, 2-1824
Entradas/salidas digitales, 2-1824
Terminal Module 120 (TM120), 2-1851
Terminal Module 15 para SINAMICS (TM15DI/DO), 2-1836
Terminal Module 31 (TM31), 2-1840
Entradas y salidas analógicas, 2-1840
Entradas/salidas digitales, 2-1840
Salidas de relé, 2-1840
Terminal Module 41 (TM41), 2-1855
Tipo de datos (parámetro, fuente de señal), 1-21
Tipo de regulación, 2-1717

U

U: estado Servicio, 1-19
Unidad (parámetro), 1-23

V

Valor de alarma, 3-1889
Valor de aviso, 3-1888
Valor de fallo, 3-1889
Valores (parámetro), 1-27
Valores fijos, 2-1521, 2-1770, 2-1771

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Versión
Lista de fallos y alarmas, 3-1892
Lista de parámetros parajuegos de datos de accionamiento, 1-1484
Lista de parámetros parajuegos de datos de encóder, 1-1496
Lista de parámetros parajuegos de datos de etapa de potencia, 1-1502
Lista de parámetros parajuegos de datos de mando, 1-1481
Lista de parámetros parajuegos de datos de motor, 1-1498
Lista de todos los parámetros, 1-32
Verzeichnis
Inhaltsverzeichnis gesamt, Contenido-9
Vigilancia de carga (r0108.17 = 1), 2-1775
Vigilancias, 2-1775
Vigilancias térmicas, 2-1775
Voltage Sensing Module (VSM)
Entradas analógicas, 2-1872
Evaluación de temperatura, 2-1872
Vigilancia de sensores KTY/PTC, 2-1872

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Lista de publicaciones SINAMICS

Documentación general y catálogos

SINAMICS
G110

D11.1
Convertidores
0,12 kW a 3 kW

SINAMICS
G130
G150

D11
Convertidores
Convertidores en armario

SIMOTION
SINAMICS
S120

PM21
SIMOTION, SINAMICS S120 y
motores para máquinas de producción

SINAMICS
S120
S150

D21.3
Equipos en chasis SINAMICS S120
Equipos en chasis y Cabinet Modules
SINAMICS S150
Convertidores en armario

Documentación para el fabricante o servicio técnico

SINAMICS
G110

Getting Started
Instrucciones de servicio
Manual de listas

SINAMICS
G120

Getting Started
Instrucciones de servicio
Manual de montaje
Manual de funciones Safety Integrated
Manual de listas

SINAMICS
G130

Instrucciones de servicio
Manual de listas

SINAMICS
G150

Instrucciones de
servicio
Manual de listas

SINAMICS
GM150
SM150
GL150
SL150

Instrucciones de
servicio
Manual de listas

Documentación para el fabricante o servicio técnico

SINAMICS
S110

Manual del equipo
Getting Started
Manual de funciones
Manual de listas

SINAMICS
S120

Getting Started
Manual de puesta en marcha
Manual de puesta en marcha CANopen
Manual de funciones de accionamiento
Manual de funciones Safety Integrated
Manual de funciones DCC
Manual de listas

SINAMICS
S120

Manual de producto Control Units y
componentes complementarios
Manual de producto LT Booksize
Manual de producto LT Chassis
Manual de producto LT Chassis Liquid
Cooled
Manual de producto Cabinet Modules
Manual de producto AC Drive

SINAMICS
S150

Instrucciones de
servicio
Manual de listas

Documentación para el fabricante o servicio técnico

SINAMICS
Motores

DOConCD

Manuales de configuración
Motores

CEM
Directrices de montaje

Siemens AG
Industry Sector
Drive Technologies
Motion Control Systems
Postfach 3180
91050 ERLANGEN
ALEMANIA

www.siemens.com/motioncontrol

Sujeto a cambios sin previo aviso
© Siemens AG 2011