

8

Localização e Eliminação de Erros

Neste capítulo são descritas as mensagens de erro do dispositivo: mensagens de erro e de aviso, seus significados e como você pode reagir.

8.1 Instruções de Segurança

► Refira-se às ► **Instruções de segurança fundamentais** ◀ na página 9.

8.2 Exigências ao pessoal executor

O pessoal que trabalha com o dispositivo **b maXX®** deverá ser introduzido nas instruções de segurança e na operação do dispositivo e deverá estar familiarizado com a operação correta do dispositivo. Principalmente a reação às indicações e condições de falhas requer um conhecimento especial que o operador deverá possuir.

8.3 Funções de monitoração

Na seguinte tabela você encontra uma visão geral das funções de monitoração mais importantes e das mensagens de aviso/erro geradas pelas funções de monitoração. A detecção de erros é explicada na ► Detecção de erro ◀ na página 97.

Função de monitoração	Aviso/Erro	Aviso	Erro	Limiar ajustável	Reação ajustável	Reação	Ajuste do limite em parâmetros	Ativação por parâmetro
Voltagem de rede	Subvoltagem rede	X	X	-	-	IS	-	-
	Sobrevoltagem rede	X	X	-	-	IS	-	-
Monitoração de fase	Erro de fase	X	X	-	-	IS	-	-
	Falha de rede	X	X	X	-	IS ²	P0486	P0486
Fuga à terra ¹	Corrente de falha p/ terra	-	X	-	-	IS	-	-
Sobrecorrente	Sobrecorrente motor	-	X	-	-	IS	-	-
CI (Círcuito Intermediário)	Sobrevoltagem-CI	-	X	-	-	IS	-	-
	Subvoltagem-CI relativa	X	-	-	-	-	-	-
Limiar-Ixt	Corrente de pico não possível no momento	X	X	X	-	IS	-	-
Temperatura dissipador de calor	Temperatura > Limiar 1	X	-	X	-	-	P0018	-
	Temperatura > limiar de desligamento	-	X	-	-	IS	P0019	-
Temperatura interior do dispositivo	Temperatura > Limiar 1	X	-	X	-	-	P0016	-
	Temperatura > limiar de desligamento	-	X	-	-	IS	P0017	-
Temperatura motor	Limiar- I^2t excedido	-	X	-	-	IS	P0073	P0093
	Limiar 1 excedido ³	X	-	X	-	-	P0088	P0093
	Limiar 2 excedido ³	X	-	X	-	-	P0089	P0093
	Sensor curto-circuito ou temp. < 30° C ³	-	X	-	-	-	-	P0093
	Sensor não conectado ou temp. > 250° C ³	-	X	-	-	-	-	P0093
	Temp. máx. excedida ³	-	X	X	-	IS	P0090	P0093

¹ não existente em BM441X e BM442X

² Inibição de pulso opera de acordo com o tempo ajustável

³ apenas no uso de sensor-KTY

⁴ ajustável com P0299

⁵ ajustável com P0298

IS: Inibição de pulso

SH: Parada rápida

X: Implementado

-: não possível

Função de monitoração	Aviso/Erro	Aviso	Erro	Limiar ajustável	Reação ajustável	Reação	Ajuste do limite em parâmetros	Ativação por parâmetro
Controlador de posição	Desvio de posição dinâmico	-	X	X	-	SH	P1054	P1050
	Desvio de posição estático	-	X	X	-	SH	P1055	P1050
Saída digital	Curto-circuito saída digital	-	X	-	-	-	-	-
Sincronização controlador	Controlador não sincronizado com sinal ext.	X	X	X	X	⁴	P0533	P0299
Encoder 1	Ruptura de cabo	-	X	-	-	IS	-	-
	Ruptura de cabo ($\sin^2 + \cos^2$)	-	X	-	-	IS	-	-
	Sobrevelocidade	-	X	X	-	IS	P1072	-
Encoder	Ruptura de cabo	-	X	-	-	IS	-	-
	Ruptura de cabo ($\sin^2 + \cos^2$)	-	X	-	-	IS	-	-
	Sobrevelocidade	-	X	X	-	IS	P1082	-
Runup módulos opcionais	Erro na inicialização de módulo	-	X	X	-	IS	P0838	P0838
Transmissão cíclica de valor nominal para módulos opcionais	Timeout na transmissão	-	X	X	X	⁵	P0839	P0298
Relé de segurança	Falta voltagem de alimentação ou relé de segurança falho	-	X	-	-	IS	-	-
Relé de segurança	Relé de segurança - aviso	X	-	-	-	-	-	-
Monitoração de bloqueio	Drive bloqueado	-	X	X	-	IS	P1260	P1260

¹ não existente em BM441X e BM442X² Inibição de pulso opera de acordo com o tempo ajustável³ apenas no uso de sensor-KTY⁴ ajustável com P0299⁵ ajustável com P0298

IS: Inibição de pulso

SH: Parada rápida

X: Implementado

-: não possível

8.3.1 Funções de monitoração – Explicação

Voltagem de rede A função de monitoração checa se a voltagem de rede possui um valor dentro da faixa de voltagem ajustada. Se o valor é menor, é indicado o aviso “Subvoltagem rede”. Se o valor é maior, é indicado o aviso “Sobrevoltagem rede”.

Monitoração de fase A função de monitoração checa as três fases da voltagem de rede. Quando falta um condutor externo, é reportado o aviso "Falha de fase" após > 4s.

Se todos os três condutores externos estiverem faltando, é reportado o aviso “Falha de rede” após > 4s ao controlador. Após alcançar o tempo de retardamento ajustado pelo parâmetro P0486, o controlador gera a mensagem de erro “Falha de rede”.

Observação



Se você trabalha sem o filtro de fase, o reconhecimento de falha de rede e de fase ocorre dentro de 100 ms. Se o dispositivo opera com o filtro de rede, a falha de rede e de fase pode ser detectada após 5s aproximadamente. Dependendo do estado de carga, a falha também pode ser detectada consideravelmente mais cedo.

Fuga à terra Esta função de monitoração checa se existe um curto-círcuito entre os terminais do motor e a terra. Em caso de um curto-círcuito, ocorre imediatamente a inibição de pulso. Esta função de monitoração não existe em BM441X e BM442X

Sobrecorrente Esta função de monitoração checa se a corrente de motor é maior do que 1,3 x a corrente de pico de saída. Ela serve para “Prevenção contra Desastre” em caso de curto-círcuito por parte da saída.

CI Esta função de monitoração checa a voltagem no circuito intermediário. Quando a voltagem cai abaixo de um valor ajustado, é reportado o erro / aviso “Subvoltagem-Cl” pelo controlador e um aviso é emitido. Quando a voltagem excede um valor ajustado, o controlador reporta o erro “Sobrevoltagem-Cl” e imediatamente ocorre a inibição de pulso.

Limiar-Ixt Esta função de monitoração checa a temperatura do dissipador de calor, bem como a carga momentânea se a unidade de força pode conceder a corrente de pico ou a corrente nominal máxima. Caso a corrente de pico não for possível, é emitida a mensagem “Limiar-Ixt 1 Excedido”.

Temp. Interior do Dispositivo Esta função de monitoração checa a temp. no interior do dispositivo.

- Caso a temperatura seja maior do que o limiar de aviso, o controlador emite um aviso.
- Caso a temperatura esteja alta demais, ocorre a inibição de pulso.

Temp. Dissipador de Calor Esta função de monitoração checa a temp. do dissipador de calor.

- Caso a temperatura seja maior do que o limiar de aviso, o controlador emite um aviso.
- Caso a temperatura esteja alta demais, ocorre a inibição de pulso.

Temperatura motor Esta função de monitoração checa a temperatura do motor. Quando é excedido o limiar- I^2t , o controlador emite o erro “Sobrecarga- I^2t ”

Apenas para Sensor-KTY84 Quando é excedido o Limiar de temperatura 1 ajustado, o controlador emite o aviso “Limiar de temperatura 1 excedido”. Quando é excedido o Limiar de temperatura 2 ajustado, o controlador emite o aviso “Limiar de temperatura 2 excedido”. O Sensor-KTY84 possui um valor de medição mínimo de aprox. -30°C. Se a temperatura cair abaixo, ou ocorrer um curto-círcuito no sensor, é emitido o erro “Curto-círcuito sensor de temperatura”.

O Sensor-KTY84 possui um valor de medição máximo de 250° C. Caso a temperatura for excedida, ou caso o conector não esteja conectado, é emitido o erro “Sensor de temperatura não conectado” pelo controlador.

Em todos os sensores Quando é excedido o limiar definido (dependendo do modelo) na chave de temperatura ou no sensor-PTC, é emitido o erro “Sobretemperatura” pelo controlador e imediatamente ocorre a inibição de pulso.

Controlador de posição Esta função de monitoração checa o limite de desvio de posição estaticamente / dinamicamente. Caso o erro de desvio de posição seja estaticamente / dinamicamente maior que o limite de erro de desvio de posição ajustado, é emitida uma mensagem de erro “Erro de desvio de posição estático” e “Erro de desvio de posição dinâmico”. Depois do tempo de monitoração (tempo de desvio de posição), é emitida uma mensagem de erro adicional e imediatamente ocorre a inibição de pulso.

Relé de segurança Esta função de monitoração checa se o relé de segurança opera e se a voltagem de comando para acionamento do relé de segurança está conectada. Em caso de falha, o controlador emite um erro ou um aviso, dependendo se a liberação de pulso está ativada ou não.

Monitoração de bloqueio Esta função de monitoração checa a velocidade do motor e a corrente do motor. Quando no período “Tempo de monitoração de bloqueio” as duas seguintes funções são cumpridas, o erro/aviso “drive bloqueado” é enviado ao controlador e imediatamente ocorre a inibição de pulso.

- Velocidade do motor = 0
- A corrente de motor fornecida pelo dispositivo é igual à corrente limite do motor (limite de corrente).

8.4 Detecção de erro

A seguir nos vamos lhe informar sobre os diferentes erros e as mensagens de erro consequentes. Os erros podem ser de origem mecânica ou elétrica. Os dispositivos da série b maZZ® 4400 sinalizam um status de erro acendendo o LED H4 vermelho mais inferior no lado frontal do gabinete. Além disso, o número de erro é mostrado através do display de 7 segmentos no lado frontal do gabinete (não BM44XX-XXX-XX0XX e BM44XX-XXX-XX0XX). Pelo número do erro, a mensagem de erro pode ser determinada com ajuda da lista de erros neste manual. Além disso, a mensagem de erro é exibida no software operacional WinBASS II:

- Inicie o programa operacional WinBASS II, se ele ainda não estiver rodando.



Observação

Para trabalhar com WinBASS II, ambas as versões, do software do controlador e do WinBASS II, precisam coincidir.

Caso a versão do software do controlador e a versão do WinBASS II não coincidirem, aparecerá a seguinte mensagem:



Um trabalho posterior nesta condição não é possível. Interrompa o seu trabalho e ligue para a Baumüller Nürnberg GmbH para a obtenção da versão correta.

Apenas um máximo de 3 LEDs acende O significado dos LEDs específicos explicamos na ►Figura 48◀ na página 78. A maior importância possui o LED H4 “Erro” vermelho mais inferior. Quando este LED acende, também foi gerada no mínimo uma mensagem de erro no WinBASS II.



Observação

Em avisos ou erros sem reação de erro, o LED H4 “Erro” pisca. Apenas mensagens de erro com reação de erro são sinalizadas por *luz constantemente acesa*.

A mensagem de erro sinalizada com “erro” você localiza no WinBASS II:

- Através de clique no  antes de “Management”, abra uma lista na árvore de projeto.

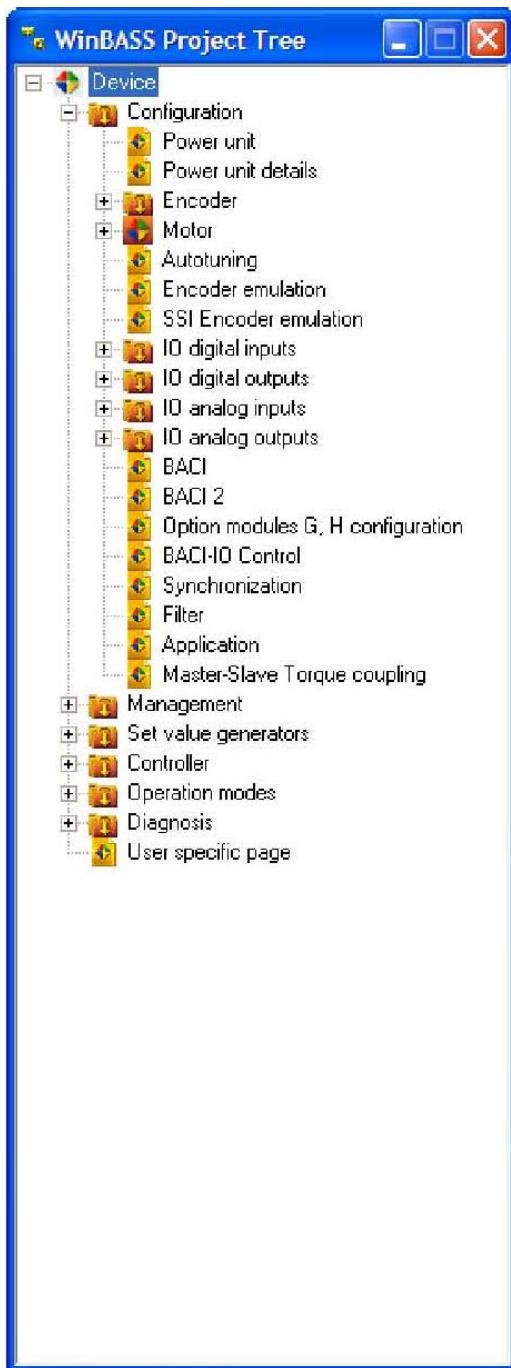


Figura 50: Árvore de projeto (project tree) no WinBASS II

- Selecione “Device Management” desta lista.

Na ► Figura 51◀ na página 100 existe a janela “Device manager” com algumas mensagens (de erro) exemplares. Antes da comunicação entre o controlador e o PC/Laptop com WinBASS II, as mensagens nesta janela representam uma lista interna classificada por números de erro. Após o estabelecimento da comunicação, as novas mensagens serão acrescentadas ao final da lista.

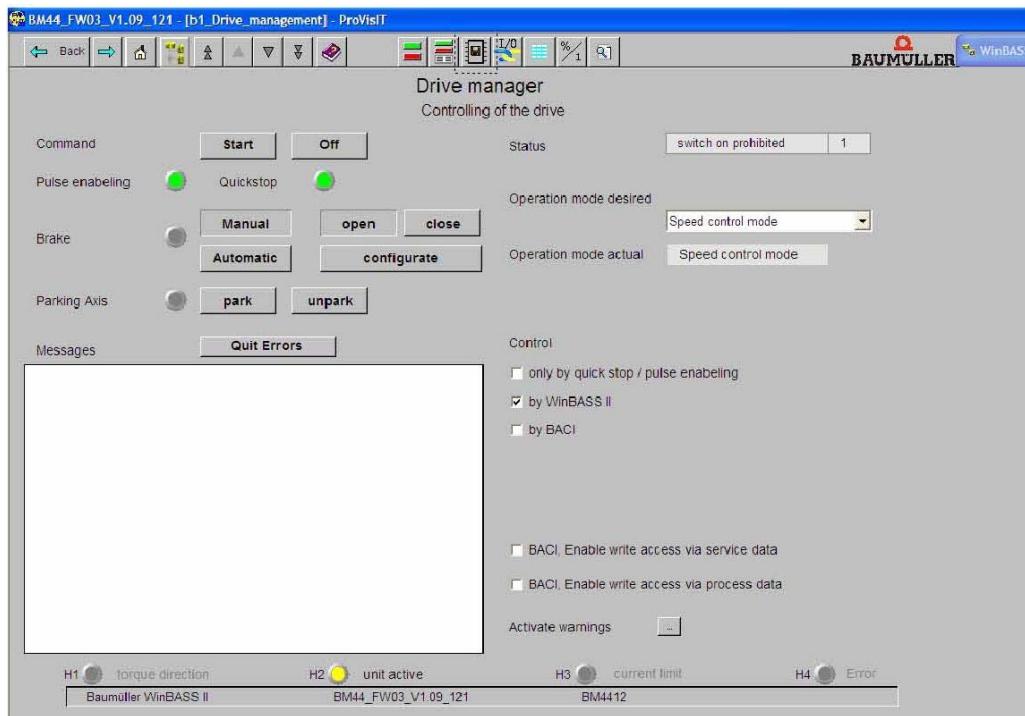


Figura 51: Device Manager no WinBASS II



Observação

Se você não conseguir iniciar o motor, mesmo com o LED H4 vermelho apagado e mesmo com o LED H2 aceso verde, cheque a parametrização do b maXX4400 com a lista de parâmetros no WinBASS II.

Possibilidades de erro são, por exemplo: ajuste de limite de torque = 0 ou posição de entalhe incorreta (vide também o manual de parâmetros b maXX 4400).

Se nenhum LED está aceso na frente do dispositivo, cheque a alimentação 24V.

Porém, para a localização e eliminação de erros você precisa saber que as mensagens de erro no sistema são formadas hierarquicamente, vide ►Figura 52◀ na página 101. Uma mensagem de erro pode resultar de uma mensagem de erro ordenada mais abaixo hierarquicamente. Desta maneira, a mensagem “SysError1” (nível 1) pode indicar para um erro que, por exemplo, surgiu em “ModuleError” (nível 2), porque no “Function Module 1” (nível 3, por exemplo, Sincos-encoder module) surgiu um defeito. Desta maneira, você sempre precisa seguir um erro até o nível mais baixo para detectá-lo / eliminá-lo.

8.4.1 Estrutura da lista de erros – Visão geral dos nomes de parâmetro de erro

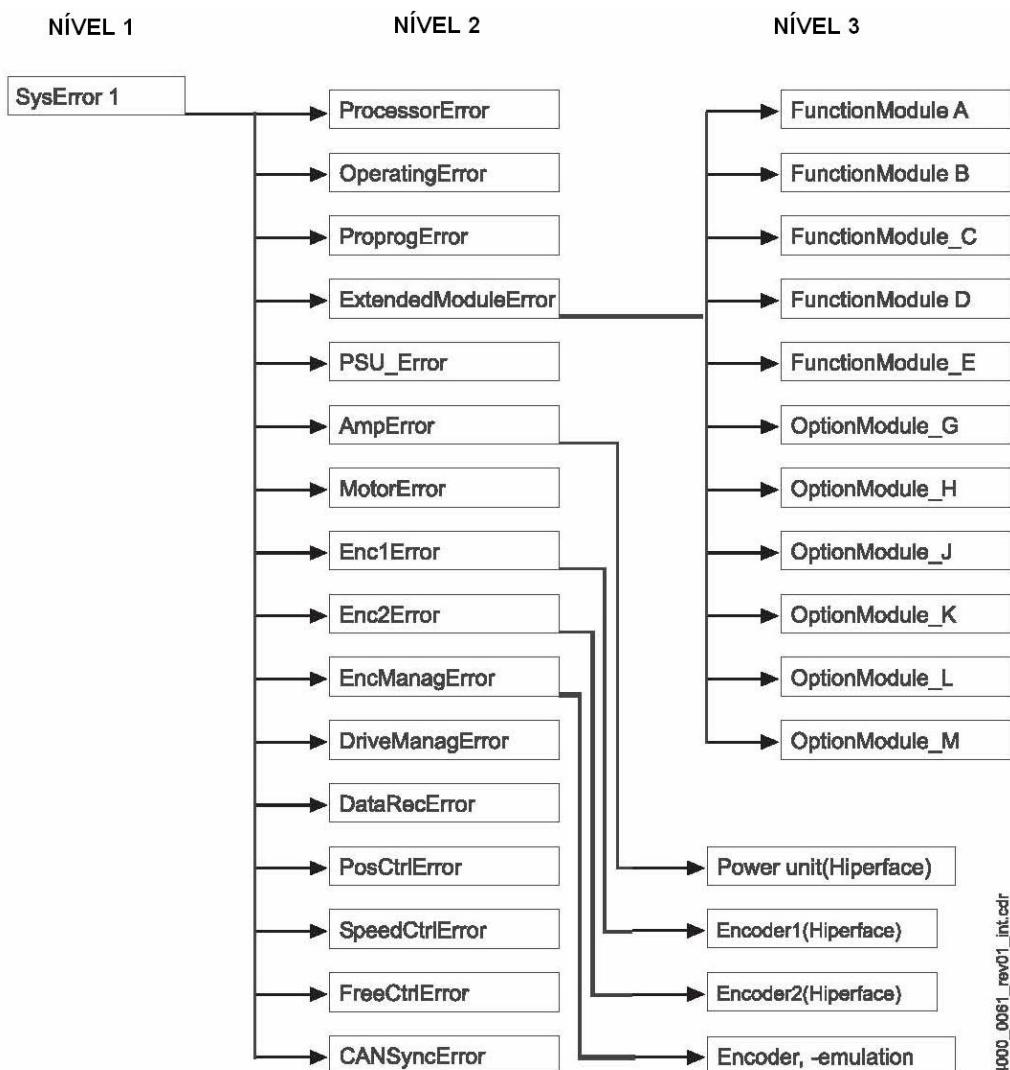


Figura 52: Estrutura da lista de erros - Visão geral

8.5 Localização e eliminação de erros

A base para a localização e eliminação de erros nos dispositivos b maXX® são as mensagens de erro, as quais também são denominadas listas de erros (vide ►[Erro-Parâmetro – Mensagens de erro \(lista de erros\) – Reações de erros](#)◀ a partir da página 103). No surgimento de uma falha, a respectiva mensagem de erro é indicada no WinBASS II no menu “Device Manager”, e o seu significado pode ser consultado na lista de erros.



Observação

O dispositivo é fornecido com reações de erro predefinidas. Nas mensagens de erro marcadas com “dependendo do ajuste” na coluna “Reação”, você pode ajustar a reação de erro do dispositivo. Os erros que devem ter uma inibição de pulso imediata como consequência, formam uma exceção. Por motivo de segurança, eles não podem ser alterados.

8.5.1 Resetar erros

Quando o LED de erro vermelho está aceso, pelo menos existe um erro. Você pode reagir, *resetando* o erro no WinBASS II, isto é, comunicar ao dispositivo, que você tomou conhecimento do erro, eliminou o erro ou que você quer passar pelo erro. Com o reset de erro, todas as mensagens de erro são resetadas. Um reset de erro individual não é possível. Um reset apaga o erro, caso o reset foi possível devido à situação de erro.

Existem quatro métodos de resetar erros:

- Via Winbass II:

Utilize o botão “Resetar Erro” (na caixa de diálogo “Device Manager” ou na pág. “Device Manager”)

Obs.: quando erros devem ser resetados via Winbass, o controle para WinBASS deve estar ativado no parâmetro Fonte de Comunicação.

- Via acesso de registro à palavra de controle (P0300)

Aqui, precisa ser gerado um flanco ascendente no Bit 7 (pelo controle ou pela entrada na lista de parâmetros do WinBASS II).

Obs.: o controle do drive deve estar ativado para a respectiva fonte de comunicação (vide parâmetro P1001 Fonte de comunicação)...



- Via uma entrada digital:

Via o parâmetro P0575 entrada digital para reset de erro pode ser selecionada uma entrada digital de um módulo DIO para o reset de erro. Com um flanco ascendente nesta entrada, os erros são resetados.

- Via a entrada – liberação de pulso:

Pré-requisito é, que o drive somente seja controlado via as entradas de hardware (isto é, que o controle do motor não esteja ajustado via WinBASS II, nem via uma outra fonte de comunicação). Além disso, a opção “Reset de erro via liberação de pulso” no parâmetro P1002 Opções Device Manager deve estar ativada. Os erros são resetados com o primeiro flanco ascendente da liberação de pulso. Mas o drive ainda não inicia. É necessário um segundo flanco ascendente para a liberação.

Outras informações para o assunto Reset de mensagens de erro, você encontra no “Manual de parâmetros”.

8.5.2 Parâmetros de erro – Mensagens de erro (lista de erros) – Reações de erros

A seguir você encontrará todas as mensagens de erro. Uma mensagem (de erro) é mostrada em WinBASS II na janela “Device Manager”. No campo de lista “Mensagens”, você encontrará o nome de erro (abreviado), em erros-Hiperface® também a unidade de dispositivo, o número de erro (não em erros após especificação-Hiperface®), e, separado por dois pontos, o significado deste erro, por exemplo, “MotorError 96: “Curto-Círcuito Sensor temperatura”. Em erros-Hiperface®, por exemplo: “Comunicação Encoder 1: “Erro-Paridade”.

1º. Nível SysError1 interessante apenas para o acesso a erros via parâmetros sem utilizar o WinBASS II, por exemplo, em Comunicação-Field bus. Este erro não é indicado no WinBASS II.

Vide a descrição do parâmetro P0200 para o mapa de bits.

2º. Nível Próximo nível abaixo de SysError1. Aqui você encontra erros que você pode remover diretamente com ajuda da informação exibida ou também uma indicação para o próximo nível, no qual o erro pode se encontrar.

As mensagens de erro estão organizadas de acordo com a visão geral ►Estrutura da lista de erros – Visão geral◀ página 101.

Na coluna “Reação” você encontra a reação do sistema ao erro:

- “IS” = inibição de pulso;
- “Ajustável” = você pode ajustar a reação de erro via WinBASS II (pág. “Device manager 2, botão barra de ferramentas “Reação de erro”).
- “nenhuma reação” significa que o drive continua trabalhando e o LED de erro vermelho está piscando.
- Na coluna “localização e eliminação de erros (troubleshooting)” você encontrará dicas para a localização e eliminação de erros: detalhes sobre isto você encontrará no “manual de parâmetros”.

Erro Processador P0201

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
0	Reservado		
1	Erro-Watchdog	IS	Reinic peace b maXX® 4400
2	Ocorrência de uma interrupção incorreta ou inesperada	IS	Reinic peace b maXX® 4400
3	Erro NMI interrupt/bus	IS	Reinic peace b maXX® 4400
4 até 15	Reservado Não atribuído = 0		

Erro Sistema Operacional P0202

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
16	Erro durante o boot	IS	Reinic peace b maXX® 4400
17	Erro software:	IS	Reinic peace b maXX® 4400
18	Configuração de intervalo de tempo	IS	Reinic peace b maXX® 4400
19	Erro de tempo – intervalo de tempo	IS	Reinic peace b maXX® 4400 Mude a configuração do sistema operacional de intervalo de tempo
20	1 = Sem memória livre	IS	Reinic peace b maXX® 4400
21	Código de erro inválido	IS	Reinic peace b maXX® 4400
22	Código de aviso inválido	IS	Reinic peace b maXX® 4400
23	Versão FPGA errada	IS	Contate a Baumüller
24 até 31	Reservado Não atribuído = 0		

Erro Comunicação Proprogr P203

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
32	Protocolo Timeout	Ajustável	Reinic peace b maXX® 4400
33	Protocolo Estrutura	Ajustável	Reinic peace b maXX® 4400
34	Tipo de módulo errado	Ajustável	Contate a Baumüller
35	Dados demais no telegrama	Ajustável	Contate a Baumüller
36	Dados insuficientes no telegrama	Ajustável	Contate a Baumüller
37	Operando inválido	Ajustável	Contate a Baumüller
38	Tipo de memória inválido	Ajustável	Teste a RAM
39	Endereço de operando inválido	Ajustável	Entre com um endereço válido
40	Valor menor que valor mínimo	Ajustável	Cheque o registro de dados e ajuste
41	Valor maior que o valor máximo	Ajustável	Cheque o registro de dados e ajuste
42	Parâmetro protegido contra gravação	Ajustável	Cheque o registro de dados e ajuste
43	Parâmetros não podem ser gravados neste estado de operação	Ajustável	Cheque a condição de operação e parametrização
44	Valor de parâmetro inválido	Ajustável	Entre com um valor válido
45	Erro Comunicação Controlador WinBASS	Ajustável	Restabeleça a conexão ou ajuste o parâmetro P0290 em 0.
46 até 47	Reservado Não atribuído = 0		

Erro nos módulos funcional ou opcional P0204

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
48	Erro no módulo funcional A	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo funcional A até E P0240 até P0244 ◀ na pág. 120 (= nível 3)
49	Erro no módulo funcional B	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo funcional A até E P0240 até P0244 ◀ na pág. 120 (= nível 3)
50	Erro no módulo funcional C	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo funcional A até E P0240 até P0244 ◀ na pág. 120 (= nível 3)
51	Erro no módulo funcional D	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo funcional A até E P0240 até P0244 ◀ na pág. 120 (= nível 3)
52	Erro no módulo funcional E	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo funcional A até E P0240 até P0244 ◀ na pág. 120 (= nível 3)
53	Erro no módulo opcional G	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo opcional G até M P0245 até P0250 ◀ na pág. 121 (= nível 3)
54	Erro no módulo opcional H	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo opcional G até M P0245 até P0250 ◀ na pág. 121 (= nível 3)
55	Erro no módulo opcional J	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo opcional G até M P0245 até P0250 ◀ na pág. 121 (= nível 3)
56	Erro no módulo opcional K	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo opcional G até M P0245 até P0250 ◀ na pág. 121 (= nível 3)
57	Erro no módulo opcional L	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo opcional G até M P0245 até P0250 ◀ na pág. 121 (= nível 3)
58	Erro no módulo opcional M	Erro nível 3	Vide ► Erro Módulo opcional G até M P0245 até P0250 ◀ na pág. 121 (= nível 3)
59	Timeout na espera do sinal RST dos escravos	IS	Reinic peace
60	Erro CRC no módulo de transmissão SPI ► controlador	Ajustável	Erro indica elevadas interferências EMC; favor reduzi-las. Contate a Baumüller.
61	Erro CRC no controlador de transmissão SPI ► módulo	Ajustável	Erro indica elevadas interferências EMC; favor reduzi-las. Contate a Baumüller.
62 até 63	Reservado Não atribuído = 0		

Erro Alimentação de Força P0205

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
64	Falha de rede	Ajustável	Restaure a conexão à alimentação de força
65	Falha de fase	IS	Cheque se todas as fases estão conectadas corretamente e conduzem voltagem
66	Subvoltagem de rede	IS	Garanta a conformidade das especificações de rede (vide os dados técnicos)
67	Sobrevoltagem de rede	IS	Garanta a conformidade das especificações de rede (vide os dados técnicos)
68	Subvoltagem 24V	IS	Garanta a conformidade das especificações de rede (vide os dados técnicos)
68 até 79	Reservado Não atribuído = 0		

Erro Unidade de Força P0206

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
80	Erro comunicação após especificação Hiperface®	IS	Vide ► Erro unidade de força – interface serial ◀ na pág. 116 (= 3. nível)
81	Temperatura dissipador de calor	IS	Deixe o dispositivo resfriar e/ou reduza a carga
82	Sobrevoltagem CI	IS	Reduza a voltagem de circuito intermediário
83	Sobrecorrente	IS	Reduza a carga e cheque os ajustes do regulador de corrente, o cabo e o motor
84	Corrente de terra	IS	Cheque a instalação do dispositivo (a partir do b maXX 443x) e cheque o motor em fuga à terra
85	Temperatura-Interior-Dispositivo	IS	Garanta ventilação suficiente no dispositivo
86	Ruptura de cabo do sensor de temperatura	IS	Mande o dispositivo para concerto
87	Relé de segurança desligado (ou falho)	IS	Cheque o relé de segurança; troque por um novo
88	Curto-circuito de ponte	IS	Reinic peace. Na recorrência de mensagem de erro, renova o cassete regulador
89	Unidade de força não pronta para operar	IS	Estabeleça a prontidão da unidade de força
90	Falha de fase	IS	Cheque se todas as fases estão conectadas corretamente e conduzem voltagem
91	Falha de rede	IS	Restaure a alimentação de rede
92	Subvoltagem de rede	IS	Garanta a conformidade das especificações de rede (vide os dados técnicos)
93	Sobrevoltagem de rede	IS	Garanta a conformidade das especificações de rede (vide os dados técnicos)
94	Subvoltagem Circ. Interm.	IS	Cheque as conexões de força
95	Reservado Não atribuído = 0		

Erro Motor P0207

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
96	Curto-circuito Sensor de temperatura ($T_m \leq 30^\circ C$)	Ajustável	Elimine o curto-circuito no sensor de temperatura
97	Sensor de temperatura – motor não conectado ($T_m > +300^\circ C$)	Ajustável	Elimine o circuito aberto no circuito de sensor de temperatura
98	Sobretemperatura motor	IS	Elimine a sobretemperatura do motor por resfriamento e/ou redução da carga
99	Erro $I^2t > 100\%$	IS	Deixar o drive em estado inibido até o valor real I^2t descer abaixo de 100%
100 até 111	Reservado Não atribuído = 0		

Erro Encoder1 P0208

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
112	Erro comunicação (Especificação-Hiperface®)	IS	Vide encoder 1 (Hiperface®) P0234 (= 3. nível)
113	reservado		
114	Erro na sobregravação da informação de posição de encoder	IS	Execute o comando novamente. Na recorrência do erro, contate a Baumüller
115	Ruptura de cabo Encoder1	IS	Elimine a ruptura de cabo no cabo de encoder do encoder 1 ou cheque a atribuição do cabo de encoder
116	Sobrevelocidade Encoder1	IS	Cheque a velocidade rotacional permitida para encoder 1
117	Limite de amplitude excedido	IS	Use outro encoder
118	Tipo de encoder desconhecido	IS	Cheque se o encoder correto está conectado ou use outro encoder
119	Campo de dados inválido para dados de motor	IS	Use outro encoder
120	Dados de motor incorretos	IS	Use outro encoder
121	Erro ao salvar dados do motor	IS	Use outro encoder
122	Dados de motor protegidos contra gravação (não válido para motores BM)	IS	Use outro encoder
123	Erro de ângulo de campo	IS	Cheque a blindagem do cabo de encoder
124	Encoder sem medição de temperatura	Ajustável	Use um módulo de encoder com medição de temperatura
125	Capacidade de memória no encoder para placa tipo eletrônica pequena demais	Ajustável	Use outro encoder com memória maior
126 até 127	Reservado Não atribuído = 0		

Erro encoder 2 P0209

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
128	Erro comunicação (Especificação-Hiperface®)	IS	Vide encoder 2 (Hiperface®) P0235 (= 3. nível)
129	Código de módulo inválido	IS	Use outro encoder
130	reservado		
131	Ruptura de cabo Encoder2	IS	Elimine a ruptura de cabo no cabo de encoder do encoder 2, cheque a atribuição do cabo de encoder
132	Sobrevelocidade Encoder2	IS	Cheque a velocidade permitida para encoder 2
133	Limite de amplitude excedido	IS	Use um encoder diferente
134	Tipo de encoder desconhecido	IS	Cheque se o encoder correto está conectado ou use um encoder diferente
135	Campo de dados inválido para dados de motor	IS	Use um encoder diferente
136	Dados de motor incorretos	IS	Use outro encoder
137	Erro ao salvar dados do motor	IS	Use outro encoder
138	Dados de motor protegidos contra gravação (não válido para motores BM)	IS	Use outro encoder
139	Erro de ângulo de campo	IS	Cheque a blindagem do cabo de encoder
140	Encoder sem medição de temperatura	Ajustável	Use um módulo de encoder com medição de temperatura
141 até 143	Reservado Não atribuído = 0		

Erro Manager de Encoder P0210

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
144	Posição absoluta do encoder 1 desconhecida	IS	Use outro encoder
145	Posição absoluta do encoder 2 desconhecida	IS	Use outro encoder
146	Módulo de encoder 1 faltando	IS	Cheque se o encoder certo está conectado à posição de módulo A
147	Módulo de encoder 2 faltando	IS	Cheque se o encoder certo está conectado à posição de módulo B
148	Módulo de encoder para armazenamento de valor medido está faltando	IS	Instale o módulo de encoder
149	Nenhuma possibilidade de armazenamento de valor medido no resolvedor	IS	Use um encoder SinCos ou incremental
150	Nenhuma possibilidade de triggering por falta de encoder incremental	IS	Use um encoder incremental para esta opção
151	Módulo I/O digital está faltando	IS	Instale o módulo I/O digital
152	O módulo de emulação de encoder incremental é necessário e está faltando	IS	Instale o módulo de emulação de encoder incremental
153	Módulo de encoder 1 é necessário para a emulação de encoder incremental e está faltando	IS	Instale o módulo de encoder no slot A
154	Módulo de encoder 2 é necessário para a emulação de encoder incremental e está faltando	IS	Instale o módulo de encoder no slot B
155	Erro de inicialização do módulo de emulação de encoder incremental	IS	Reinic peace o sistema
156	Módulo de emulação de encoder incremental (HW) sinaliza erro	IS	Reinic peace o sistema, na recorrência da mensagem de erro troque o módulo
157	Erro do módulo de emulação de encoder incremental	IS	Use um encoder incremental para esta opção
158	Módulo de emulação de encoder SSI está faltando	IS	Instale o módulo de emulação de encoder SSI
159	Erro na fonte de valor nominal do encoder 1 ou encoder 2	IS	'vide a mensagem de erro de encoder

Erro Manager Dispositivo P0211

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
160	Timeout Comunicação	Ajustável	Elimine o timeout da comunicação Proprog
161	Timeout BACI	Ajustável	Elimine o timeout do módulo opcional comunicação BACI
162	Timeout Comunicação cíclica	Ajustável	Elimine o timeout da comunicação cíclica
163	Timeout Dados Requeridos	Ajustável	Elimine o timeout da comunicação de dados requeridos
164	Erro Field bus	Ajustável	Cheque a comunicação fiel bus
165	Controlador não síncrono ao sinal externo	Ajustável	Ajuste o Sync-Offset e/ou Sync-tolerance
166	Erro no controle de freio	IS	Cheque o cabeamento e a função do freio
167	Nenhuma abertura do freio de retenção no start do drive	IS	Cheque o freio de retenção
168	Nenhum fechamento do freio de retenção na parada do drive	Ajustável	Cheque o freio de retenção
169	Erro status freio de retenção (monitoração cíclica)	Ajustável	Cheque o freio de retenção
170	Erro pastilha do freio de retenção	Ajustável	Cheque o freio de retenção
171	Erro freio de retenção Inicialização	Ajustável	Cheque se existe um módulo DIO, na posição correta e se ele está corretamente parametrizado (vide também P0883)
172 até 175	Reservado Não atribuído = 0		

Erro Manager Registro de Dados P0212

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
176	Erro ao copiar EEPROM	Ajustável	Copie o registro de dados novamente
177	Timeout ao gravar EEPROM	Ajustável	Os dados no EEPROM são inválidos, favor salvar todos os registros de dados
178	Erro de total de verificação EEPROM	IS	EEPROM falhou ou descrito erroneamente
179	Nenhum registro de dados de boot	IS	Os dados no EEPROM são inválidos, favor salvar todos os registros de dados
180	Software incompatível	IS	Os dados no EEPROM são inválidos, favor salvar todos os registros de dados
181	Sem registro de dados	Ajustável	Os dados no EEPROM são inválidos, favor salvar todos os registros de dados
182	Erro de total de verificação no módulo PSI	Ajustável	PSI EEPROM falho ou descrito erroneamente
183	PSI é resetado	Ajustável	Favor salvar todos os registros de dados
184	Dados PSI inválidos	Ajustável	Os dados no PSI são inválidos, favor salvar todos os registros de dados
185	Tabelas de auto-otimização inválidas	Ajustável	Execute a auto-otimização novamente
186	Tabelas corretivas –A/D inválidas	Ajustável	Troque o cartucho controlador
187	EEPROM é resetado	IS	Os dados no EEPROM são inválidos, favor salvar todos os registros de dados
188 até 191			

Erro Controlador de posição P0213

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
192	Desvio de posição dinâmico	Ajustável	Elimine o erro de desvio de posição dinâmico
193	Desvio de posição estático	Ajustável	Elimine o erro de desvio de posição estático
194	Encoder 1 é usado para controle de posição, mas está inativo. Este erro também é mostrado, se o posicionamento falho está em um dos registros de dados inativos.	IS	Ative encoder 1
195	Encoder 2 é usado para controle de posição, mas está inativo. Este erro também é mostrado, se o posicionamento falho está em um dos registros de dados inativos.	IS	Ative encoder 2
196	Chave limitadora - software 1 excedida	Ajustável	Cheque a posição alvo com a faixa de curso liberada pela chave limitadora
197	Chave limitadora - software 2 excedida	Ajustável	Cheque a posição alvo com a faixa de curso liberada pela chave limitadora
198	Chave limitadora - hardware 1 excedida	Ajustável	Cheque a posição alvo com a faixa de curso liberada pela chave limitadora
199	Chave limitadora - hardware 2 excedida	Ajustável	Cheque a posição alvo com a faixa de curso liberada pela chave limitadora
200	Posição inicial (homing) necessária, mas ainda não executada	Ajustável	Execute a posição inicial
201	Valor nominal no modo Set-of-setpoints não chegou em tempo hábil	Ajustável	Garanta que os dados de posicionamento e o handshake ocorram em tempo hábil (vide também o manual de parâmetros)
202 até 207	Não atribuído = 0		

Erro Controlador de velocidade P0214

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
208	Drive bloqueado	IS	Elimine o bloqueio do drive
209	Encoder 1 está parametrizado como encoder para o controle do motor, mas a avaliação não está ativada. Este erro também é mostrado, se o posicionamento falho está em um dos registros de dados inativos.	IS	Ativar o encoder no modo encoder 1 (P0150) ou então ajustar o encoder 2 como encoder para o controle de posição (parâmetro P1030)
210	Encoder 2 está parametrizado como encoder para o controle do motor, mas a avaliação não está ativada. Este erro também é mostrado, se o posicionamento falho está em um dos registros de dados inativos.	IS	Ativar o encoder no modo encoder 2 (P0160) ou então ajustar o encoder 1 como encoder para o controle de posição (parâmetro P1030)
211	Sobrevelocidade Loop aberto	IS	Cheque a parametrização e reduza a velocidade
212 até 223	Não atribuído = 0		

Erro CANsync P0216

Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
240 até 245	Não atribuído = 0	Nenhuma reação	Cheque a parametrização do parâmetro –CI (círculo intermediário), vide o manual de parâmetros
246	Ajustes de chave-DIP inválidos	Dependendo do ajuste	Corrija o ajuste errado das chaves DIP no módulo
247 até 255	Não atribuído = 0		

Localização e Eliminação de Erros

- 3. Nível Erro Unidade de força – interface serial P0233**
 (erro de comunicação para a unidade de força)

Código de erro	Significado	Localização e eliminação de erro
6	Estouro de dados	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
7	Erro – Quadro de bits	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
8	Estado de comando inválido	Contate a Baumüller
9	Erro – Paridade	Reinic peace b maXX®
10	Erro – total de verificação	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
11	Código de erro desconhecido	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
12	Erro de número de dados	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
13	Argumento inválido	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
14	Campo de dados é protegido contra gravação	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
15	Código de acesso inválido	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
16	Campo de dados não pode ser alterado em seu tamanho	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
17	Endereço de palavra fora do campo de dados	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
18	Campo de dados não existe	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
36	Total de verificação – dados errado	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
37	Nenhuma resposta	Erro indica altos problemas EMC; favor reduzi-los. Contate a Baumüller
66	Resposta inválida	Reinic peace b maXX®

Você pode conectar no máximo 2 encoder num b maXX®. Portanto, pode aparecer um máximo de erros no módulo funcional 1 e no módulo funcional 2. O termo “encoder 1” ou “encoder 2” na coluna “Parte de dispositivo” está para um dos cinco tipos de módulo de encoder existentes atualmente.

Erro encoder 1 – interface serial P0234

Erro encoder 2 – interface serial P0235

(erro de comunicação após especificação Hiperface no encoder 1 / encoder 2)

Código de erro	Significado	Localização e eliminação de erro
1	Sinais analógicos fora de especificação	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente.
2	Erro no offset de ângulo interno	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
3	Tabela de particionamento de campo de dados destruída	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
4	Valores limite analógicos não disponíveis	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
5	I ² C-bus interno não operante	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
6	Erro de total de verificação interno	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
7	Erro watchdog interno – encoder reset	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
8	Estouro do contador	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
9	Erro paridade	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
10	Erro de total de verificação	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
11	Código de erro desconhecido	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente

Código de erro	Significado	Localização e eliminação de erro
12	Erro de número de dados	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente.
13	Argumento inválido	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
14	Campo de dados é protegido contra gravação	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
15	Código de acesso inválido	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
16	Campo de dados não é alterável em seu tamanho	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
17	Endereço de palavra fora do campo de dados	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
18	Campo de dados não existe	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
19 até 27	Reservado	
28	Monitoração absoluta dos sinais analógicos	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
29	Corrente de transmissão crítica	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
30	Temperatura de encoder crítica	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
31	Velocidade alta demais – geração de posição não é possível	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
32	Posição singleturn incerta	Erro de encoder interno. Contate a Baumüller
33	Erro posição multiturn	Erro de encoder interno. Contate a Baumüller
34	Erro posição multiturn	Erro de encoder interno. Contate a Baumüller
35	Erro posição multiturn	Erro de encoder interno. Contate a Baumüller
36	Total de verificação de dados da unidade de força inválido	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
37	Sem resposta do encoder	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
38	Endereço de encoder desconhecido	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
39	Erro na leitura da posição de ângulo absoluta	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente

Código de erro	Significado	Localização e eliminação de erro
40	Total de verificação inválido de dados recebidos	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente.
41	Tipo de encoder desconhecido	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
42 até 63	reservado	
64	Nenhuma resposta do encoder Hiperface®	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
65	Nenhuma resposta do encoder EnDat	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
66	Resposta inútil para comando de encoder	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
67 até 79	Reservado	
80	CRC determinou um erro	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
81	Comando inválido	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
82	Erro no telegrama de resposta	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
83	Bit de alarme está ajustado	Reinic peace o sistema
84	Memória está ocupada	Cheque o cabo de encoder e se o encoder foi conectado corretamente
85	Total de verificação de dados incorreto	Erro de encoder interno. Contate a Baumüller
86	Comprimento de dados de motor e/ou versão de dados de encoder e firmware de controlador não são idênticos	Erro de encoder interno. Contate a Baumüller
87	Nenhuma interface EnDat	Erro de encoder interno. Contate a Baumüller
88	Excedido o formato de transmissão avaliável	Use outro tipo de sistema de medição de comprimento
89	Excedida a etapa de medição avaliável	Use outro tipo de sistema de medição de comprimento
90	Comprimento de período de sinal < comprimento de etapa de medição	Use outro tipo de sistema de medição de comprimento
91 até 95	reservado	
96	Erro iluminação	Troque o encoder
97	Erro amplitude de sinal	Troque o encoder

Código de erro	Significado	Localização e eliminação de erro
98	Erro valor de posição	Troque o encoder
99	Erro sobrevoltagem	Troque o módulo de encoder
100	Erro subvoltagem	Troque o módulo de encoder
101	Erro sobrecorrente	Troque o módulo de encoder
102	Erro bateria	Troque o encoder

Erro Módulo funcional A até E P0240 até P0244

Nível 3 Nr. Erro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
0	Erro reservado		
1	Módulo não reconhecido	Ajustável	Cheque se você plugou o módulo correto na posição correta
2	Módulo não permitido nesta posição	Ajustável	Cheque se você plugou o módulo correto na posição correta
3	24V faltando ou saída com curto-circuito	Ajustável	Cheque o cabeamento das as
4	Valor de parâmetro alvo inválido por entrada digital	Ajustável	Cheque a parametrização do canal de entrada
5	Acesso PLC-I/O direto para este módulo não é permitido	Ajustável	Não selecione o módulo
6	Erro reservado		
7	Módulo no controlador não permitido	IS	Remova o módulo
8 até 15	Erro reservado		

Erro Módulo opcional G até M P0245 até P0250

Nr. Suberro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
4096	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 1	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4097	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 2	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4098	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 3	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4099	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 4	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4100	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 5	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4101	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 6	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4102	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 7	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4103	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 8	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4104	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 9	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4105	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 10	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4106	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 11	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4107	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 12	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4108	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 13	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4109	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 14	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4110	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 15	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4111	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor nominal 16	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor nominal
4112	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 1	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4113	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 2	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual

Nr. Suberro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
4114	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 3	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4115	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 4	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4116	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 5	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4117	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 6	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4118	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 7	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4119	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 8	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4120	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 9	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4121	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 10	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4122	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 11	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4123	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 12	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4124	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 13	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4125	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 14	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4126	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 15	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4127	Número de parâmetro errado em parâmetro de valor atual 16	Ajustável	Cheque o respectivo parâmetro de valor atual
4128	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 1	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4129	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 2	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4130	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 3	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4131	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 4	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4132	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 5	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos

Nr. Suberro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
4133	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 6	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4134	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 7	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4135	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 8	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4136	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 9	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4137	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 10	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4138	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 11	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4139	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 12	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4140	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 13	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4141	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 14	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4142	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 15	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4143	Valor inválido no parâmetro de valor nominal nr. 16	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4144	Valor inválido para período de valor nominal	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4145	Valor inválido para período de valor atual	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4146	Valor falso para valores nominais de offset de ciclo	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4147	Valor falso para valores atuais de offset de ciclo	Ajustável	Garanta que você obteve valores corretos dentro da faixa de valores permitidos
4148	Timeout BACI em dados cíclicos	Ajustável	Cheque a taxa de comunicação com o timeout ajustado P0839
4149	Timeout BACI em dados de serviço	Ajustável	
4150	Checagem resulta em total de verificação falho	IS	Reinic peace por ligar e desligar
4151	Ramp-up: Timeout na espera pelo tipo escravo ou na espera pelo reset do Config-Pending-Flag	Ajustável	Reinic peace por ligar e desligar
4152	Tipo de estrutura de transferência de dados inválido	Ajustável	Contate a Baumüller

8.5

Localização e Eliminação de Erros

Nr. Suberro	Significado	Reação	Localização e eliminação de erro
4153	Erro interno: status BACI errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4154	Acesso conflita com escravo na comunicação cíclica	Ajustável	Contate a Baumüller
4155	Erro comunicação cíclica: valor de parâmetro errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4156	Erro comunicação cíclica: conflito alive-counter	Ajustável	Cheque o valor do parâmetro transmitido
4157	Interface Cmd: número de canal errado (0 ou > 6)	Ajustável	Cheque se o módulo opcional e o controlador estão síncronos
4158	Interface Cmd: o canal indicado não existe	Ajustável	Contate a Baumüller
4159	Interface Cmd: erri interno – pointer errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4160	Interface Cmd: erro interno – status errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4161	Interface Cmd: número de pacote errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4162	Interface Cmd: número de comando errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4163	Interface Cmd: status errado no manejo do pacote	Ajustável	Contate a Baumüller
4164	Interface Cmd: timeout no processamento de comando	Ajustável	Contate a Baumüller
4165	Interface Cmd: comprimento de pacote errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4166	Interface Cmd: descritor não disponível	Ajustável	Contate a Baumüller
4167	Interface Cmd: tipo de pacote errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4168	Interface Cmd: erro de total de verificação	Ajustável	Contate a Baumüller
4169	Identificação de módulo: erro-PCI quando lendo	Ajustável	Cheque a performance de eficiência do módulo opcional.
4170	Identificação de módulo: erro-PCI quando gravando	IS	Cheque a performance de eficiência do módulo opcional
4171	Identificação de módulo: erro geral de leitura	Ajustável	Cheque a performance de eficiência do módulo opcional
4172	Identificação de módulo: erro geral na gravação	Ajustável	Cheque a performance de eficiência do módulo opcional
4173	Erro interno	Ajustável	Contate a Baumüller
4174	Configuração serviços cíclicos: parâmetros não são graváveis cicличamente	Ajustável	Selecione outro parâmetro
4175	Configuração serviços cíclicos: número de parâmetro inválido	Ajustável	Selecione outro parâmetro
4176	Código de erro de módulo opcional errado	Ajustável	Contate a Baumüller
4177 até 8191	reservado		
8192	Erro CANopen timeout no CAN bus	Ajustável	Erro Nodeguarding Outras informações você encontra no manual de programação CANopen Slave para controlador b maXX®

8.5.3 Descrição de parâmetro – avisos (lista de bits de aviso)

Nr. de aviso	Significado	Localização e eliminação de erro
0	Aviso reservado	
1	Subvoltagem 24V	Garanta a conformidade com a especificação (vide ►Apêndice D – Dados técnicos◀ da página 151)
2	Subvoltagem da rede	Garanta a conformidade com a especificação de rede (vide ►Apêndice D – Dados técnicos◀ da página 151)
3	Sobrevoltagem da rede	Garanta a conformidade com a especificação de rede (vide ►Apêndice D – Dados técnicos◀ da página 151)
4	Falha de rede	Restaure a alimentação de rede
5	Falha de fase	Cheque se todas as fases estão conectadas corretamente e conduzindo voltagem
6 até 15	Aviso reservado	
16	Temperatura interior do dispositivo	Estabeleça as condições ambientais especificadas, garanta as condições de ventilação corretas
17	Temperatura do dissipador de calor	Reduza a saída de força, cheque os ventiladores do dispositivo
18 até 19	Aviso reservado	
20	Relé de segurança não controlado	Cheque o cabeamento do relé de segurança
21 até 22	Aviso reservado	
23	Diferença de voltagem Rede – Circuito intermediário > 40V	Cheque as conexões de força
24	Limiar-Ixt 1 excedido	Tome medidas para que o valor atual Ixt não exceda 100%
25 até 31	Aviso reservado	

Avisos motor P0263

Nr. de aviso	Significado	Localização e eliminação de erro
32	Limiar de temperatura 1 excedido	Reduza a saída de força do motor
33	Limiar de temperatura 2 excedido	Reduza a saída de força do motor
34	Limiar I ² t excedido	Reduza a saída de força do motor
35 até 47	Aviso reservado	