

4.3 Mensajes de error de sistema

4.3.1 Mensajes de error generales



¡Aviso!

Al consultar los errores de sistema a través de Systembus (CAN) los mensajes de error se presentan como números (véase columna "Mensaje de error – Número" de la siguiente tabla).

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
---	---	No hay fallo	-	-
0011	OC1	Cortocircuito cable de motor	Caso de corto circuito	<ul style="list-style-type: none"> ● Buscar causa del cortocircuito. ● Comprobar cable de motor.
			Corriente de carga capacitiva del cable de motor demasiado alta.	Utilizar cable de motor más corto o de menor capacitancia.
0012	OC2	Contacto a tierra cable de motor	Una de las fases del motor ha entrado en contacto con tierra.	<ul style="list-style-type: none"> ● Buscar causa del cortocircuito. ● Comprobar cable de motor.
0015	OC5	Sobrecarga $I \times t$	<ul style="list-style-type: none"> ● Procesos de aceleración frecuentes y demasiado largos con sobrecarga ● Sobrecarga constante con $I_{motor} > 1.05 \times I_{Nx}$ 	Comprobar dimensionado del accionamiento.
0016	OC6	Sobrecarga $I^2 \times t$	<ul style="list-style-type: none"> ● Procesos de aceleración frecuentes o demasiado largos con sobrecorriente en el motor. ● Sobrecarga de motor constante con $I_{Motor} > I_{NMotor}$ 	Comprobar dimensionado del accionamiento.
x018	OC8	Advertencia previa de sobrecarga $I^2 \times t$	<ul style="list-style-type: none"> ● Procesos de aceleración frecuentes o demasiado largos con sobrecorriente en el motor. ● Sobrecarga de motor constante con $I_{Motor} > I_{NMotor}$ 	Comprobar dimensionado del accionamiento.
1020	OU	Sobrevoltaje en el DC bus	Energía de frenado demasiado alta. (el voltaje del bus DC es superior al configurado en C0173)	<ul style="list-style-type: none"> ● Utilizar unidad de frenado o unidad de realimentación. ● Comprobar dimensionado de la resistencia de frenado.
1030	LU	Subvoltaje en el bus DC	El voltaje del bus DC es menor al determinado en C0173.	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar voltaje de red ● Comprobar módulo de alimentación
x032	LP1	Fallo de fase de motor	Ha fallado una fase conductora de corriente.	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar motor. ● Comprobar cable de motor. ● Desconectar monitorización (C0597 = 3).
			El valor límite de corriente se ha configurado demasiado bajo.	<ul style="list-style-type: none"> ● Configurar valor límite de corriente a través de C0599.
0050	OH	Temperatura del radiador $> +90^\circ\text{C}$	Temperatura ambiente $T_u > +40^\circ\text{C}$ o $> +50^\circ\text{C}$	<ul style="list-style-type: none"> ● Dejar enfriar el módulo y mejorar la ventilación. ● Comprobar temperatura ambiente en el armario eléctrico.
			Radiador excesivamente sucio.	Limpiar radiador.
			Posición de montaje errónea	Modificar posición de montaje.

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
x053	OH3	Temperatura del motor > +150 °C umbral (registro de temperatura a través de resolver o encoder de valores incrementales)	Motor con sobrecarga térmica por, p.ej.: <ul style="list-style-type: none"> ● corriente constante no admisible ● procesos de aceleración demasiado frecuentes o largos 	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar dimensionado del accionamiento. ● Desconectar monitorización (C0583 = 3).
			No hay conectado PTC/contacto de temperatura.	Corregir cableado.
x054	OH4	Temperatura del radiador > C0122	Temperatura ambiente $T_u > +40\text{ °C}$ o $> +50\text{ °C}$	<ul style="list-style-type: none"> ● Dejar enfriar el módulo y procurar una mejor ventilación. ● Comprobar temperatura ambiente en el armario eléctrico. ● Desconectar monitorización (C0582 = 3).
			Radiador está muy sucio.	Limpiar radiador.
			Posición de montaje errónea	Cambiar posición de montaje.
			El valor en C0122 ha sido configurado demasiado bajo	Configurar valor más alto en C0122.
x057	OH7	Temperatura del motor > C0121 (registro de temperatura a través de resolver o encoder de valores incrementales)	Motor con sobrecarga térmica por, p.ej.: <ul style="list-style-type: none"> ● corriente constante no admisible ● procesos de aceleración demasiado frecuentes o largos 	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar dimensionado del accionamiento. ● Desconectar monitorización (C0584 = 3).
			No hay conectado PTC/contacto de temperatura.	Corregir cableado.
			El valor en C0121 ha sido configurado demasiado bajo	Configurar valor más alto en C0121
x058	OH8	La temperatura del motor a través de las entradas T1 y T2 es demasiado alta.	Motor con sobrecarga térmica por, p.ej.: <ul style="list-style-type: none"> ● corriente constante no admisible ● procesos de aceleración demasiado frecuentes o largos 	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar dimensionado del accionamiento. ● Desconectar monitorización (C0585 = 3)
			Los bornes T1 y T2 no han sido asignados	Conectar PTC/contacto de temperatura.
x061	CE0	Error de comunicación Interface de automatización (AIF)	Fallo en la transmisión de órdenes de control a través de AIF.	<ul style="list-style-type: none"> ● Colocar firmemente el módulo de comunicación/Keypad XT, dado el caso atornillarlo. ● Desconectar monitorización (C0126 = 3).

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
x062	CE1	Error de comunicación en el objeto de entrada de datos de proceso CAN1_IN	El objeto CAN1_IN recibe datos erróneos o la comunicación está interrumpida.	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar cableado en X4. ● Comprobar emisor. ● Dado el caso incrementar tiempo de monitorización en C0357/1. ● Desconectar monitorización (C0591 = 3).
x063	CE2	Error de comunicación en el objeto de entrada de datos de proceso CAN2_IN	El objeto CAN2_IN recibe datos erróneos o la comunicación está interrumpida	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar cableado en X4. ● Comprobar emisor. ● Dado el caso incrementar tiempo de monitorización en C0357/2. ● Desconectar monitorización (C0592 = 3).
x064	CE3	Error de comunicación en el objeto de entrada de datos de proceso CAN3_IN	El objeto CAN3_IN recibe datos erróneos o la comunicación está interrumpida.	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar cableado en X4. ● Comprobar emisor. ● Dado el caso incrementar tiempo de monitorización en C0357/3. ● Desconectar monitorización (C0593 = 3).
x065	CE4	Estado BUS-OFF Systembus (CAN)	El convertidor ha recibido demasiados telegramas erróneos a través del Systembus (CAN) y se ha desacoplado del bus.	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar cableado en X4: ¿Existe terminal de bus? ● Comprobar malla de cables ● Comprobar conexión PE ● Comprobar carga de bus, dado el caso reducir velocidad de transmisión. (¡Observar longitud de cable!) ● Desconectar monitorización (C0595 = 3).
x066	CE5	Systembus (CAN) Time-Out (error de comunicación de la función Gateway)	En parametrización a distancia (C0370, C0371) a través de Systembus (CAN): <ul style="list-style-type: none"> ● El esclavo no responde. ● Se ha superado el tiempo de monitorización de la comunicación. 	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar cableado del Systembus (CAN). ● Comprobar configuración del bus CAN.
0070	U15	Subvoltaje en la alimentación interna de 15 V		Comprobar alimentación de voltaje.
0071	CCR	Fallo del sistema	Fuertes interferencias en los cables de control	Blindar cables de control
			Bucles de masa o de tierra en el cableado	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar cableado ● Comprobar conexión PE
				Tras eliminación del fallo: Desconectar el equipo totalmente (desconectar alimentación de 24V, descargar bus DC)
0072	PR1	Error de checksum en el conjunto de parámetros 1 ATENCIÓN: ¡La configuración de Lenze se carga automáticamente!	<ul style="list-style-type: none"> ● Error al cargar un conjunto de parámetros. ● Interrupción durante la transferencia del conjunto de parámetros a través de Keypad. 	<ul style="list-style-type: none"> ● Configurar la parametrización deseada y guardar con C0003 = 1. ● En equipos PLC comprobar el uso de punteros.
			Los parámetros guardados no son adecuados para la versión de software cargada.	Para poder resetear el fallo, guarde primero el conjunto de parámetros con C0003 = 1.

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
0073	Pr2	Error de checksum en el conjunto de parámetros 2 ATENCIÓN: ¡La configuración de Lenze se carga automáticamente!	<ul style="list-style-type: none"> Error al cargar un conjunto de parámetros. Interrupción durante la transferencia del conjunto de parámetros a través de Keypad. <p>Los parámetros guardados no son adecuados para la versión de software cargada.</p>	<ul style="list-style-type: none"> Configurar la parametrización deseada y guardar con C0003 = 2. <p>Para poder resetear el error, guarde primero el conjunto de parámetros con C0003 = 2.</p>
0074	PEr	Error de programa	Error en la ejecución del programa	<p>Enviar conjunto de parámetros (en disquete/CD ROM) a Lenze junto con una descripción detallada del problema.</p> <p>Tras eliminación del fallo: Desconectar el equipo totalmente (desconectar alimentación de 24V, descargar bus DC)</p>
0075	PR0	Error de conjunto de parámetros.	Se ha realizado una actualización del software de operación.	<p>Guardar la configuración Lenze C0003 = 1.</p> <p>Tras eliminación del fallo: Desconectar el equipo totalmente (desconectar alimentación de 24V, descargar bus DC)</p>
0077	Pr3	Error de checksum en el conjunto de parámetros 3 ATENCIÓN: ¡La configuración de Lenze se carga automáticamente!	<ul style="list-style-type: none"> Error al cargar un conjunto de parámetros. Interrupción durante la transferencia del conjunto de parámetros a través de Keypad. <p>Los parámetros guardados no son adecuados para la versión de software cargada.</p>	<ul style="list-style-type: none"> Configurar la parametrización deseada y guardar con C0003 = 3. <p>Para poder resetear el error, guarde primero el conjunto de parámetros con C0003 = 3.</p>
0078	Pr4	Error de checksum en el conjunto de parámetros 4 ATENCIÓN: ¡La configuración de Lenze se carga automáticamente!	<ul style="list-style-type: none"> Error al cargar un conjunto de parámetros. Interrupción durante la transferencia del conjunto de parámetros a través de Keypad. <p>Los parámetros guardados no son adecuados para la versión de software cargada.</p>	<ul style="list-style-type: none"> Configurar la parametrización deseada y guardar con C0003 = 4. <p>Para poder resetear el error, guarde primero el conjunto de parámetros con C0003 = 4.</p>
0079	PI	Fallo durante la inicialización de parámetros	<ul style="list-style-type: none"> Se ha detectado un error durante la transferencia de conjuntos de parámetros entre dos equipos. El conjunto de parámetros no es adecuado para el convertidor, p.e. cuando se transfieren datos de un convertidor de mayor potencia a un convertidor con menos potencia. 	<ul style="list-style-type: none"> Corregir conjunto de parámetros. Enviar conjunto de parámetros (en disquete/CD ROM) a Lenze junto con una descripción detallada del problema.
0080	PR6	Demasiados códigos de usuario		Reducir el número de códigos de usuario.
x082	Sd2	Error de resolver en X7	La conexión del resolver ha sufrido una interrupción.	<ul style="list-style-type: none"> Comprobar posible rotura de cable Comprobar resolver. Desconectar monitorización (C0586 = 3).
x083	Sd3	Error del encoder en X9	<p>Línea interrumpida.</p> <p>Pin X9/8 no está ocupado.</p>	<p>Comprobar posible rotura de cable</p> <p>Ocupar pin X9/8 con 5 V o desconectar monitorización (C0587 = 3).</p>

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
x085	Sd5	Error de encoder en X6/1 y X6/2 (C0034 = 1)	Señal de corriente en X6/1 y X6/2 < 2mA	<ul style="list-style-type: none"> Comprobar posible rotura de cable Comprobar encoder de señales de corriente. Desconectar monitorización (C0598 = 3).
x086	Sd6	Error de sensor de temperatura en el motor (X7 o X8)	El encoder del registro de la temperatura del motor en X7 o X8 envía valores no definidos	<ul style="list-style-type: none"> Comprobar que el cable esté bien conectado Desconectar monitorización (C0594 = 3).
x087	Sd7	Selección de la realimentación en C0025 como encoder de valores absolutos sin modificación de la constante de encoder en C0420, si la configuración en C0025 ≥ 309	Se ha de realizar una inicialización en el encoder de valores absolutos.	Guardar el conjunto de parámetros y luego desconectar el equipo completamente de la alimentación de voltaje para luego conectarlo nuevamente.
		Error de inicialización del encoder de valores absolutos en X8	<ul style="list-style-type: none"> Defecto de la electrónica del encoder El encoder de valores absolutos en X8 no envía datos. <p>Sugerencia: Durante la conexión a red el encoder no debe girar.</p>	<ul style="list-style-type: none"> Comprobar que el cable en X8 esté correctamente colocado y que no esté roto. Comprobar que el encoder de valores absolutos funcione correctamente. Configurar alimentación de voltaje a través de C0421 en 8,0 V. No se ha conectado un encoder de la marca Stegmann. Sustituir encoder defectuoso.
		Error de comunicación del encoder de valores absolutos en X8 durante la compensación de la posición del rotor	La compensación de la posición del rotor a través de C0095 = 1 no se ha podido concluir correctamente.	<p>Repetir compensación.</p> <p>Recomendación: Después de un fallo Sd7 es obligatorio realizar otra compensación de la posición del rotor. En caso contrario el accionamiento podría realizar movimientos descontrolados tras la habilitación del convertidor. Sin haber realizado una compensación de la posición del rotor con éxito no se podrá poner en marcha el accionamiento!</p>
				<p>Una vez eliminado el fallo: ¡Desconectar el equipo completamente de la alimentación de voltaje (desconectar suministro de 24V, descargar bus DC)!</p>

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
x088	Sd8	Encoder SinCos en X8 envía datos inconsistentes.	Los canales en el encoder SinCos están dañados.	Sustituir encoder SinCos.
			El nivel de interferencias en el cable del encoder es demasiado alto.	<ul style="list-style-type: none"> Comprobar colocación correcta de la malla en el cable del encoder. Dado el caso retardar la activación del mensaje de fallo a través de la constante de tiempo de filtrado. Configuración: <ul style="list-style-type: none"> En ECSxS/P/M/A en C0559. En Servo Cam Profile 9300 en C0575.
		Encoder SinCos en X8 no envía datos.	Rotura de cable.	Comprobar si se ha roto el cable.
			Se ha conectado el encoder erróneo.	Conectar un encoder SinCos de la marca Stegmann.
			Encoder SinCos defectuoso.	Sustituir encoder SinCos.
			Voltaje de alimentación mal configurado.	Configurar alimentación de voltaje en C0421.
				Una vez eliminado el fallo: ¡Desconectar el equipo completamente de la alimentación de voltaje (desconectar suministro de 24V, descargar bus DC)!
x089	PL	Error en la compensación de la posición del rotor (el error es guardado de forma segura contra fallos de red)	<ul style="list-style-type: none"> La compensación de la posición del rotor se ha interrumpido. Durante la compensación de la posición del rotor con encoder de valores absolutos ha aparecido el error Sd7 o SD8. 	Con C0095 = 1 activar la compensación de la posición del rotor. A continuación realizar un TRIP-Reset y luego realizar nuevamente una compensación de la posición del rotor con habilitación del convertidor.
x091	EEr	La monitorización externa se ha activado a través de DCTRL.	Se ha activado una señal digital a la que se la asignado la función TRIP-Set.	<ul style="list-style-type: none"> Comprobar encoder externo. Desconectar monitorización (C0581 = 3).
0105	H05	Fallo interno (memoria)		Es necesario consultar a Lenze.
0107	H07	Fallo interno (fuente de potencia)	Durante la inicialización del convertidor se ha detectado una fuente de potencia errónea	Es necesario consultar a Lenze.
x110	H10	Error de sensor de temperatura en el radiador	El sensor que registra la temperatura de los radiadores envía valores indefinidos	<ul style="list-style-type: none"> Es necesario consultar a Lenze. Desconectar monitorización (C0588 = 3).
x111	H11	Error de sensor de temperatura en el interior del equipo	El sensor que registra la temperatura interior envía valores indefinidos.	<ul style="list-style-type: none"> Es necesario consultar a Lenze. Desconectar monitorización (C0588 = 3).
x151	P01	Error final de carrera "negativo".	El final de carrera "negativo" ha sido alcanzado sin estar permitido.	<ul style="list-style-type: none"> Ajustar el accionamiento para sentido de avance positivo Comprobar cableado en X5/E2.
x152	P02	Error final de carrera "positivo".	El final de carrera "positivo" ha sido alcanzado sin estar permitido.	<ul style="list-style-type: none"> Ajustar el accionamiento para sentido de avance negativo Comprobar cableado en X5/E1.
x153	P03	Error de seguimiento de fase	La diferencia angular entre posición de consigna y real es superior al límite de error de contorno configurado en C0255.	<ul style="list-style-type: none"> Ampliar el límite de error de seguimiento en C0255. Desconectar monitorización (C0589 = 3).
			El accionamiento no puede seguir a la frecuencia master (límite I_{max}).	Comprobar dimensionado del accionamiento.

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
x154	P04	Error límite de posición "negativo".	No se ha alcanzado el valor del límite de posición "negativo" (C1224).	Antes de rearmar determinar la causa (p.ej. posición-objetivo "erróneo", activar función valor de posición) y dado el caso adaptar el límite de posición en (C1224).
x155	P05	Error límite de posición "positivo".	Se ha superado el límite de posición "positivo" (C1223).	Antes de rearmar determinar la causa (p.ej. posición-objetivo erróneo, activar función valor de posición) y dado el caso adaptar el límite de posición en (C1223).
x156	P06	Sin referencia.	No se conoce el punto de referencia. Durante el posicionamiento absoluto no se efectuó un homing antes del primer posicionamiento.	Antes de rearmar el programa ejecutar una de las siguientes funciones: <ul style="list-style-type: none"> • Homing manual. • Ejecutar un homing en el programa. • Determinar referencia.
x157	P07	Modo de conjunto de parámetros absoluto en lugar de relativo.	Un conjunto de parámetros absoluto (C1311) ha sido ejecutado con posicionamiento relativo (modo de posicionamiento C1210).	Antes de rearmar el programa ejecutar una de las siguientes funciones: <ul style="list-style-type: none"> • Cambiar conjunto de parámetros absoluto en conjunto de parámetros relativo. • Cambiar a modo de posicionamiento.
x158	P08	Error offset de medida de referencia actual.	Offset de medida de referencia actual (C1226) fuera de los límites de posición. Error de la función de programa "ajustar valor de posición".	Dado el caso adaptar límites de posición o comprobar la aplicación de la función de programa "ajustar valor de posición".
x159	P09	Error en el programa de posicionamiento.	Programación no permitida.	Comprobar programa de posicionamiento: <ul style="list-style-type: none"> • Tras un conjunto de parámetros con velocidad final tiene que venir un conjunto de parámetros con posicionamiento; no está permitido esperar a la entrada.
x162	P12	Error del rango del encoder.	Se ha superado el rango de presentación del encoder de valores absolutos.	<ul style="list-style-type: none"> • Retroceder accionamiento en modo manual. • Comprobar límites de posición y ajuste del encoder. • Dimensionar y montar el encoder de valores absolutos de manera que el rango de presentación no se supere en todo el rango de avance.
x163	P13	Desbordamiento de fase.	<ul style="list-style-type: none"> • Se ha alcanzado el límite de control angular. • El accionamiento no puede seguir a la frecuencia master (límite I_{max}). 	<ul style="list-style-type: none"> • Habilitar accionamiento. • Comprobar dimensionado del accionamiento.
x164	P14	Error de contorno 1	El accionamiento no puede seguir la consigna. El error de contorno es superior al valor límite de C1218/1.	<ul style="list-style-type: none"> • Incrementar límite de corriente en C0022 (observar corriente máx. de motor). • Reducir aceleración. • Comprobar dimensionado del accionamiento. • Incrementar valor límite en C1218/1.

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
x165	P15	Error de contorno 2	El accionamiento no puede seguir la consigna. El error de contorno es superior al valor límite de C1218/2.	<ul style="list-style-type: none"> ● Incrementar límite de corriente C0022 (observar corriente máx. de motor). ● Reducir aceleración. ● Comprobar dimensionado del accionamiento. ● Incrementar valor límite en C1218/2.
x166	P16	El telegrama Sync del Systembus (CAN) se ha transmitido con errores.	El telegrama Sync del master (PLC) no llega dentro del tiempo previsto.	<ul style="list-style-type: none"> ● Ajustar el "Sync cycle" en C1121 según el ciclo de envío del master (PLC). ● Nota: <ul style="list-style-type: none"> – C0362 indica la distancia entre 2 telegramas Sync. – C0362 = 0: Comunicación interrumpida.
			El telegrama Sync del master (PLC) no llega.	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar canal de comunicaciones. ● Comprobar velocidad de transmisión, dirección del equipo. ● Nota: <ul style="list-style-type: none"> – C0362 indica la distancia entre 2 telegramas Sync. – C0362 = 0: Comunicación interrumpida.
			El convertidor se ha habilitado demasiado pronto.	Habilitar el convertidor con retardo. El retardo necesario depende de la distancia entre los telegramas Sync.
x167	P17	Error control Touch-Probe.	Varios bloques de función (p.e. FB DFSET y POS) utilizan la entrada Touch-Probe al mismo tiempo. Se genera un conflicto.	<ul style="list-style-type: none"> ● Configurar otra entrada Touch Probe para el FB POS (imposible en el caso del FB DFSET). ● Desconectar monitorización (C1289/1).

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
x168	P18	Limitación interna.	Los datos generados por operaciones del ordenador no se pueden variar libremente. Los valores introducidos incorrectamente se han limitado automáticamente de forma interna.	
			C1298 = 1: El límite de posición negativo de C1223 se encuentra fuera del rango de presentación posible de $1 \leq (C1223 \times C1205) \leq 1,07E9$ inc.	Comprobar los valores en C1202/4, C1207/1, C1207/2. Dado el caso leer el valor limitado en C1220/10 e introducirlo en C1223.
			C1298 = 2: El límite de posición positivo de C1224 se encuentra fuera del rango de presentación posible de $1 \leq (C1224 \times C1205) \leq 1,07E9$ inc	Comprobar los valores en C1202/4, C1207/1, C1207/2. Dado el caso, leer el valor limitado en C1220/11 e introducirlo en C1224.
			C1298 = 3: La velocidad máxima $v_{m\acute{a}x}$ en C1240 se encuentra fuera del rango de presentación posible de $1 \leq (C1240 \times C1205 \times 16,384) \leq 2,14E9$ inc o $v_{m\acute{a}x}$ no $C1240 / C1204 \times 60 \leq 1,5 \times n_{m\acute{a}x}$	Comprobar los valores en C0011, C1202/4, C1207/1, C1207/2. Dado el caso, leer el valor limitado en C1220/12 e introducirlo en C1240 o adaptar el valor en C1240 a C0011.
			C1298 = 4: La aceleración máxima $a_{m\acute{a}x}$ en C1250 se encuentra fuera del rango de presentación posible de $1 \leq (C1250 \times C1205 \times 16,384 / 1000) \leq 2,8634E7$ inc	Comprobar los valores en C1202/4, C1207/1, C1207/2. Dado el caso leer el valor limitado en C1220/13 e introducirlo en C1250.
x169	P19	Los valores de entrada en X9 están siendo limitados.	C1298 = 5: Para una normalización de velocidad se ha superado un rango de valores interno. Rango válido: $1 \leq (C0011 \times C1207/1 / C1207/2 \times 65536 \times 60000) \leq 32767$	Comprobar y corregir los valores en C0011, C1207/1, C1207/2.
			El bloque de función DFIN está limitando los valores de entrada. Por ello se pierden incrementos.	<ul style="list-style-type: none"> ● Bajar frecuencia en la conexión de frecuencia master. ● Comprobar las configuraciones en C0425 del esclavo y en C0030 del master. Las configuraciones han de ser idénticas.
x171	P21	Error de seguimiento.	La diferencia angular entre posición de consigna y real es superior al límite de error de contorno configurado en C1328.	<ul style="list-style-type: none"> ● Ampliar el límite de error de seguimiento en C1328. ● Desconectar monitorización (C1329 = 3).
			El accionamiento no puede seguir a la frecuencia master (límite $I_{m\acute{a}x}$).	Comprobar dimensionado del accionamiento.
x190	nErr	Error de regulación de la velocidad (la velocidad se encuentra fuera de la ventana de tolerancia (C0576))	<ul style="list-style-type: none"> ● La carga activa (p.ej. en el caso de elevadores) es demasiado grande ● Bloqueos mecánicos en el lado de la carga 	Comprobar dimensionado del accionamiento.
x200	Nmax	Se ha superado la velocidad máxima de la instalación (C0596).	<ul style="list-style-type: none"> ● La carga activa (p.e. en equipos elevadores) es demasiado grande. ● El accionamiento no está controlado por velocidad, el par está demasiado limitado. 	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar dimensionado del accionamiento. ● Dado el caso incrementar el límite de par. ● Desconectar monitorización (C0607 = 3).

Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
0201	overrun Task1	Superación de tiempo en la tarea 1 (ID 2)	El procesamiento cíclico de la tarea dura más que el tiempo de monitorización configurado.	<ul style="list-style-type: none"> Adaptar el tiempo de procesamiento de la tarea. Adaptar tiempo de monitorización. Determinar la causa de la superación del tiempo comprobando el tiempo de procesamiento de la tarea en el monitor de tareas. Extraer las partes de programa críticas de tiempo a una tarea más lenta.
...		
0208	overrun Task8	Superación de tiempo en la tarea 8 (ID 9)		
0209	float Sys-T	Error de Float en tarea de sistema (ID 0)	Error en el cálculo real (p.e. división por 0)	Comprobar cálculos (código de programa).
0210	float Cycl.-T	Error de Float en tarea cíclica (PLC_PRG, ID 1)		
0211	float Task1	Error de Float en tarea 1 (ID 2)		
...		
0218	float Task8	Error de Float en tarea 8 (ID 9)		
0219	overrun Cyc.-T	Superación de tiempo durante el procesamiento cíclico (PLC_PRG, ID 1)		
0220	noT-Fkt Credit	No se dispone de suficientes unidades tecnológicas.	Se ha intentado cargar un programa con funciones tecnológicas en un convertidor que no está equipado con las unidades correspondientes.	<ul style="list-style-type: none"> Utilizar una variante tecnológica del convertidor. Dado el caso será necesario consultar a Lenze.
x220	CDA	Error de datos	Se ha intentado transmitir datos de curvas erróneos	Transferir nuevamente los datos de curvas.
x221	CDA-LOAD	Checksum con errores	La checksum de control de los datos de curvas transferidos no es correcta.	Transferir nuevamente los datos de curvas y comprobar.
0230	No Program	Falta programa de PLC	No se ha cargado ningún programa PLC	Cargar programa PLC.
0231	Unallowed Lib	El programa PLC intenta activar función de biblioteca no válida.	En el programa PLC se ha solicitado una función de biblioteca que no es soportada por el convertidor (p.ej. por no disponer del hardware necesario).	<ul style="list-style-type: none"> Eliminar función de biblioteca o asegurar que se disponga del hardware necesario. Dado el caso será necesario consultar a Lenze.
0232	NoCam Data	No existen perfiles de movimiento (datos CAM).	Al solicitar funciones de la biblioteca de funciones LenzeCamControl.lib se ha detectado que no se han cargado perfiles de movimiento (Cam-Daten) en la memoria del convertidor.	<ul style="list-style-type: none"> Asegurar que se hayan añadido al proyecto datos Cam válidos a través del DDS-CAM-Support. Cargar nuevamente el programa PLC en el convertidor. (Puede que la orden Online→Reset (origen) se haya ejecutado en el DDS.)
x240	ovrTrans Queue	Error "objetos CAN libres"	Desbordamiento de la memoria de pedido de envío	<ul style="list-style-type: none"> Reducir número de órdenes de envío. Incrementar tiempo de ciclo.
x241	ovr Receive		Demasiados telegramas de recepción	Reducir el número de telegramas en el bus del sistema (CAN).



Mensaje de fallo		Descripción	Causa	Solución
Núm.	Pantalla			
x250	2.Flash Err	Error al acceder a la memoria FLASH	El programa PLC está intentando acceder a una memoria FLASH no existente o defectuosa.	Asegurar que el PLC realmente disponga de una memoria FLASH. Si es así, será necesario consultar con Lenze. Tras eliminación del fallo: Desconectar el equipo totalmente (desconectar alimentación de 24V, descargar bus DC).
x251	AddData CsErr	Error al acceder a la memoria FLASH	Error de checksum al cargar datos a la memoria FLASH.	Comprobar checksum del archivo que se ha de cargar y repetir la transferencia de datos.
x252	AddData DIErr	Error al acceder a la memoria FLASH	Error durante la descarga de datos a la memoria FLASH (p.e. Time out, error de transmisión, fallo de red durante la transmisión)	Comprobar/repetir la transferencia de datos.
x260	Err Node Guard	"Life Guarding Event"	El convertidor que actúa como esclavo CAN no recibe ningún telegrama "Node Guarding" del master CAN dentro del "Node Life Time".	<ul style="list-style-type: none"> ● Comprobar cableado en X4. ● Comprobar configuración CAN. ● Asegurar que se haya activado el "Node Guarding" en el master CAN. ● Adaptar el "Node Life Time" (C0383) a la configuración en el master CAN.

Presentación del número de error:

x 0 = TRIP, 1 = mensaje, 2 = advertencia, 3 = FAIL-QSP

P.e. "2091": Una monitorización externa ha generado la advertencia EEr

4.3.2 Resetear mensajes de error del sistema

Reacción	Medidas para resetear el mensaje de fallo
TRIP/FAIL-QSP	 ¡Aviso! Si sigue habiendo una fuente TRIP/FAIL-QSP activa, no es posible resetear el TRIP/FAIL-QSP existente. El reseteado del TRIP/FAIL-QSP se puede efectuar a través de: <ul style="list-style-type: none"> ● Pulsar Keypad XT EMZ9371 BC ⇒ STOP. A continuación pulsar RUN, para habilitar nuevamente el convertidor. ● Configurar el código C0043 = 0. ● Palabra de control C0135, bit 11 ● Palabra de control AIF ● Palabra de control Systembus (CAN) / MotionBus (CAN) en ECSxS/P/M Tras resetear el TRIP/FAIL-QSP el accionamiento se detiene.
Mensaje	 ¡Peligro! Tras eliminar el fallo, el mensaje de fallo se elimina automáticamente y el accionamiento empieza a funcionar nuevamente.
Advertencia	Una vez eliminado el fallo, el mensaje de fallo se elimina automáticamente.