

Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS

Diagnosen

Referenz
R911336357

Ausgabe 06



Titel	Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS Diagnosen
Art der Dokumentation	Referenz
Dokumentations-Type	DOK-XLCMLC-DIAG****V13-RE06-DE-P
Interner Ablagevermerk	RS-ae5873a187de0db80a6846a001c7fe5a-6-de-DE-9

Änderungsverlauf

Ausgabe	Stand	Bemerkung
Ausgabe 01	2012-06	Erstausgabe MLC/XLC 13VRS, nur Onlinehilfe
Ausgabe 02	2013-03	Aktualisierung, open loop, safety
Ausgabe 03	2013-06	Aktualisierung, Robot Control V02
Ausgabe 04	2014-03	NetX-Funktionsmodul "RTEthernet/ CANopen" E0112063 / E0112064
Ausgabe 05	2014-06	F5113002 u.a.
Ausgabe 06	2015-02	neu: A00C0004 , F0020010 , F0290508 , F0290510 , F0290516 , F0290517 , F0299528...F029952F , F0299530...F0299531 , F02B9020...F02B9025 , F02C908A , F02C9479 , F02C947A , F02C9482 , F0308003 , F229953E...F229953F , F2299540...F229954F , F2299550...F229955F , F2299560...F229956F , F2299570...F229957F , F2299580 update: A0200020 , F2229359 , F0220291 , F00D1040 entfernt: F2299528...F229952F , F2299530... F2299531

Schutzvermerk	© Bosch Rexroth AG 2015 Alle Rechte bei Bosch Rexroth AG, auch für den Fall von Schutzrechtsanmeldungen. Jede Verfügungsbefugnis, wie Kopier- und Weitergaberecht, bei uns.
Verbindlichkeit	Die angegebenen Daten dienen allein der Produktbeschreibung und sind nicht als zugesicherte Eigenschaften im Rechtssinne zu verstehen. Änderungen im Inhalt der Dokumentation und Liefermöglichkeiten der Produkte sind vorbehalten.
Redaktion	DC-IA/EAY2 (vha)

Inhaltsverzeichnis

	Seite
1 Zu dieser Dokumentation.....	39
1.1 Gültigkeit der Dokumentation.....	39
1.2 Gliederung der Dokumentation.....	39
1.3 Gebrauch der Sicherheitshinweise.....	40
1.3.1 Aufbau der Sicherheitshinweise.....	40
1.3.2 Erläuterung der Signalwörter und der Signalgrafik.....	40
1.3.3 Verwendete Symbole.....	42
1.4 Erforderliche und ergänzende Dokumentationen.....	42
1.5 Bezeichnungen und Abkürzungen.....	47
 2 Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem.....	 49
2.1 Aufbau einer XLC/MLC-Diagnose.....	49
2.2 Diagnosenummern und -texte im IndraControl L25/L45/L65-Display.....	50
2.3 Diagnosenummern und -texte im "Fehler-/Diagnosespeicher", IndraWorks MLC/XLC.....	52
2.4 Zugriff auf Diagnosen des "Fehler-/Diagnosespeicher" aus einem SPS-Programm.....	53
2.5 Diagnosenummern im SPS-Programm.....	54
2.6 Umsetzung der Diagnosemeldungen.....	55
2.6.1 IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebsfehler	55
2.6.2 IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebswarnungen	55
2.6.3 Virtuelle Achse, Fehlermeldungen.....	56
2.6.4 SercosDrive, Pack Profile, Fehlermeldungen.....	56
2.6.5 Sercos-Fehlermeldungen.....	57
2.6.6 Kommando-Fehlermeldung.....	57
2.6.7 Anwenderdiagnosen, Übernahme von Diagnosen aus dem SPS-Programm ins Logbuch.....	58
2.7 Überblick: XLC/MLC-Diagnoseparameter.....	59
 3 Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems.....	 61
3.1 Diagnosen der XLC/MLC.....	61
3.1.1 Diagnosen zu Fehlern, die den Hochlauf der Steuerung verhindern.....	61
Diagnosen zu Fehlern, die den Hochlauf der Steuerung verhindern, Allgemeines.....	61
UNSUPPHW.....	61
ERROR_IP.....	61
3.1.2 Meldungen.....	61
Meldungen, Allgemeines.....	61
A00B0005, Antriebsmeldung.....	62
A00B0007, sercos Treiber: ZeroBit, Testbetrieb: Nullbitstrom.....	62
A00B0008, sercos Treiber: LightOn, Testbetrieb: Dauerlicht an.....	62
A00B0009, sercos Treiber: LightOff, Testbetrieb: Dauerlicht aus.....	62
A00B0020, Hardwareinitialisierung, Steuerung nicht abschalten.....	62
A00B0030, sercos: Modul aktiviert, Defaultzykluszeiten hergestellt.....	63
A00B0161, Sollwertübertragung fehlerhaft.....	63
A00C0001, BOOT END, Booten der Steuerung beendet.....	63
A00C0002, ErrClear, Fehler gelöscht.....	63

Inhaltsverzeichnis

	Seite
A00C0003, BOOTWAIT, Einschaltverzögerung aktiv.....	63
A00C0004, Firmwareversion:.....	63
A00D0001, Warnung.....	63
A00D0002, Info.....	63
A00D0010, Anwendertask, Taskzeitüberwachung fehlgeschlagen.....	64
A00D0011, Hardware-Überwachung fehlgeschlagen.....	64
A00D0012, Busfehler.....	64
A00D0013, Prüfsummenfehler.....	64
A00D0014, Feldbusfehler.....	64
A00D0015, I/O-Aktualisierung fehlgeschlagen.....	64
A00D0016, Zykluszeit überschritten.....	65
A00D0017, Zu wenig Programmspeicher.....	65
A00D0018, Online-Change nicht möglich.....	65
A00D0019, Zu wenig Programmspeicher.....	65
A00D001A, Bootprojekt nicht ladbar, Retainvar. nicht relozierbar.....	65
A00D001B, Bootprojekt wurde nicht geladen.....	65
A00D001C, Systemspeicher sehr niedrig (Speicherloch).....	65
A00D001D, Retainspeicher korrupt/ kann nicht gemappt werden.....	65
A00D001E, Bootprojekt verursachte einen Fehler nach dem Laden.....	66
A00D001F, Nicht genügend Speicher für die Target-Visualisierung.....	66
A00D0020, Nicht genügend Speicher für die Konfiguration.....	66
A00D0021, Target-Id (Bootprojekt) passt nicht zum aktuellen Target.....	66
A00D0022, Fehler bei der Taskbehandlung.....	66
A00D0023, Checksummenfehler bei Übertragung der Datei.....	66
A00D0024, Retaindaten passen nicht zum Bootprojekt.....	66
A00D0025, Erzeugung eines Tasks ist fehlgeschlagen.....	66
A00D0026, Task konnte nicht beendet werden.....	67
A00D0030, Erstellen des Bootprojekts abgeschlossen.....	67
A00D0050, Ungültige Anweisung.....	67
A00D0051, Zugriffsverletzung.....	67
A00D0052, Privilegierte Anweisung.....	67
A00D0053, Seitenfehler.....	67
A00D0054, Stacküberlauf.....	67
A00D0055, Ungültige Disposition.....	67
A00D0056, Ungültige Zugriffskennung.....	67
A00D0057, Zugriff auf geschützte Seite.....	68
A00D0058, Doppelfehler.....	68
A00D0059, Ungültiger Opcode.....	68
A00D0100, Zugriff auf ungerade Adresse.....	68
A00D0101, Arraygrenze überschritten.....	68
A00D0102, Division durch Null.....	68
A00D0103, Überlauf.....	68
A00D0104, Nicht übergehbare Ausnahme.....	69
A00D0150, Gleitkommaeinheit: Allgemeiner Fehler.....	69
A00D0151, Gleitkommaeinheit: Nicht normalisierter Operand.....	69
A00D0152, Gleitkommaeinheit: Division durch Null.....	69

Inhaltsverzeichnis

	Seite
A00D0153, Gleitkommaeinheit: Ungenaueres Ergebnis.....	69
A00D0154, Gleitkommaeinheit: Ungültige Anweisung.....	69
A00D0155, Gleitkommaeinheit: Überlauf.....	69
A00D0156, Gleitkommaeinheit: Stacküberprüfung fehlgeschlagen.....	69
A00D0157, Gleitkommaeinheit: Unterlauf.....	70
A00D0158, Spezifische Diagnose des Knotens.....	70
A00D07D0, Fataler Fehler Kommunikation.....	70
A00D07D1, Fataler Fehler Semaphoren.....	70
A00D07D2, Fataler Fehler Speicherverwaltung.....	70
A00D07D3, Fehlerhafte Rexroth-Inline-Konfiguration ab Knotennummer.....	70
A00D07D4, Datei nicht geschrieben ().....	70
A00D07E3, SPS kann bei Fehler nicht gestartet werden: RESET.....	71
A00D07E4, Array-Grenze unterschritten: RESET.....	71
A00D07E5, Array-Grenze überschritten: RESET.....	71
A00D07E6, Division (8Bit) durch Null: RESET.....	72
A00D07E7, Division (16Bit) durch Null: RESET.....	72
A00D07E8, Division (32Bit) durch Null: RESET.....	72
A00D07E9, Division (REAL) durch Null: RESET.....	73
A00D07EA, Bereichsgrenze (unsigned) unterschritten: RESET.....	73
A00D07EB, Bereichsgrenze (unsigned) überschritten: RESET.....	73
A00D07EC, Bereichsgrenze (signed) unterschritten: RESET.....	74
A00D07ED, Bereichsgrenze (signed) überschritten: RESET.....	74
A00D07EE, Division (LREAL) durch Null: RESET.....	75
A00D07EF, Unzulässiger Pointerzugriff (Adresse): RESET.....	75
A00D07F0, Unzulässiger Pointerzugriff (Bereich): RESET.....	75
A00D07F1, Unzulässiger Pointerzugriff (Schreiben auf Eing.): RESET.....	75
A00D07F2, Unzulässiger Pointerzugriff (Alignment): RESET.....	76
A00D07F7, SPS kann bei Fehler nicht gestartet werden: RESET.....	76
A00D07F8, Array-Grenze unterschritten: Index auf MIN korrigiert!.....	77
A00D07F9, Array-Grenze überschritten: Index auf MAX korrigiert!.....	77
A00D07FA, Division (8Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!.....	77
A00D07FB, Division (16Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!.....	78
A00D07FC, Division (32Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!.....	78
A00D07FD, Division (REAL) durch Null: Divisor auf 1.0 korrigiert!.....	78
A00D07FE, Bereichsgrenze (unsigned) unterschritten: Wert auf MIN!.....	79
A00D07FF, Bereichsgrenze (unsigned) überschritten: Wert auf MAX!.....	79
A00D0800, Bereichsgrenze (signed) unterschritten: Wert auf MIN!.....	79
A00D0801, Bereichsgrenze (signed) überschritten: Wert auf MAX!.....	80
A00D0802, Division (LREAL) durch Null: Divisor auf 1.0 korrigiert!.....	80
A00D0803, Unzul. Pointerzugriff (Adresse): Pointer auf Dummy!.....	80
A00D0804, Unzul. Pointerzugriff (Bereich): Pointer auf Dummy!.....	81
A00D0805, Unzul. Pointerop. Schreiben Eing.- Pointer auf Dummy!.....	81
A00D0806, Unzul. Pointerop. (Alignment): Pointer auf Dummy!.....	82
A00D0807, Identifizierung PROFINET Device.....	82
A00D1200, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	82
A00D1201, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	82

Inhaltsverzeichnis

	Seite
A00D1202, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	83
A00D1203, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	83
A00D1204, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	83
A00D2EE4, Modulfehler Inlinebus geht.....	84
A00E0001, Kein Eintrag in Datenbank gefunden.....	84
A00E0002, OK.....	84
A0110001, Achse wurde entfernt.....	84
A0110002, Achse wurde angelegt.....	84
A0110031, PM: Achse nicht im Zustand Stillstand.....	84
A0110032, PM: Achse nicht im Zustand Power off.....	84
A0110033, PM: Achse unterstützt die Funktion Parametrierebene nicht.....	84
A0110034, PM: Schalten in den Parametriermodus fehlgeschlagen.....	85
A0110035, PM: Schalten in den Betriebsmodus fehlgeschlagen.....	85
A01D0001, Betriebsartenschalter wurde in RUN geschaltet.....	85
A01D0002, Betriebsartenschalter wurde in STOP geschaltet.....	85
A01D0003, Betriebsartenschalter wurde in CLEAR geschaltet.....	85
A0200001, P0 STOP, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Stop.....	85
A0200002, P1 STOP, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Stop.....	85
A0200003, P2 STOP, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Stop.....	86
A0200004, P3 STOP, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Stop.....	86
A0200005, BB STOP, Motion betriebsbereit, PLC in Stop.....	86
A0200006, P0 RUN, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Run.....	86
A0200007, P1 RUN, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Run.....	86
A0200008, P2 RUN, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Run.....	87
A0200009, P3 RUN, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Run.....	87
A0200010, BB RUN, Motion betriebsbereit, PLC in Run.....	87
A0200011, P0 INIT, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Init.....	87
A0200012, P1 INIT, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Init.....	87
A0200013, P2 INIT, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Init.....	88
A0200014, P3 INIT, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Init.....	88
A0200015, BB INIT, Motion betriebsbereit, PLC in Init.....	88
A0200016, Firmwaredownload erfolgreich.....	88
A0200017, Hardware gewechselt; NVRAM wiederhergestellt.....	88
A0200018, NVRAM wiederhergestellt.....	89
A0200020, Neustart der Steuerung nötig.....	89
A0200021, P0 RDY, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Ready.....	89
A0200022, P1 RDY, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Ready.....	89
A0200023, P2 RDY, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Ready.....	90
A0200024, P3 RDY, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Ready.....	90
A0200025, BB RDY, Motion betriebsbereit, PLC in Ready.....	90
A0200026, Zeit eines Verbund-Slaves ist schreibgeschützt.....	90
A0200027, Fertigstellung des Download, Steuerung nicht abschalten.....	90
A0200028, SPS-Umgebung inkompatibel, Applikation ungültig.....	91
A0200030, INIT, PLC in Init.....	91
A0200031, RDY, PLC in Ready.....	91
A0200032, STOP, PLC in Stop.....	91

Inhaltsverzeichnis

	Seite
A0200033, RUN, PLC in Run.....	91
A0200034, Hardware Watchdog nicht aktiv durch Bootkonfiguration.....	91
A0200035, Hardware Watchdog nicht aktiv durch Steuerungskonfiguration.....	91
A0290001, Kinematik wurde entfernt.....	91
A0290002, Kinematik wurde angelegt.....	91
A0290010, Achskoordinatensystem.....	92
A0290011, Basiskoordinatensystem.....	92
A0290012, Maschinenkoordinatensystem.....	92
A0290013, Produktkoordinatensystem.....	92
A039****, SPS-Meldungen aus dem Kernel.....	92
A03A0002, Online-Änderung.....	92
A03A3001, Meldungen von DCC-Komponenten.....	92
3.1.3 Warnungen.....	92
Allgemeines.....	92
E000****, Antriebswarnung mit Warnungsnummer E****	92
E00B0001, ASIC-Fehler.....	93
E00B0005, Antriebswarnung.....	93
E00B0179, sercos III: Redundanzfehler.....	93
E00C0001, Parameter inkonsistent, Wiederherstellung via C-0-1001.....	94
E00C0002, Betrieb auf nicht unterstützter Hardware.....	94
E00C0003, Betrieb auf nicht unterstützter Hardware-Revision.....	94
E00C0004, Betrieb auf nicht unterstützter Hardware-Revision.....	94
E00D0004, Azyklische Kommunikation noch aktiv.....	95
E00D1001, Schreibzugriff auf Parameter S-0-0000 des UserCmdDataX.....	95
E00D1002, Unbekannte SPS-Systemtask.....	95
E00D2EE0, Fehlerhafte Inline-IO-Konfiguration.....	95
E00E0026, Versionskonflikt im Fehlerspeicher, Logbuch gelöscht!.....	95
E00E0050, Logbuch inkonsistent: Fehlerhafte Einträge gelöscht.....	96
E0110001, Achse in 'PowerOn'.....	96
E0110002, Achse nicht in 'StandStill'.....	96
E0110029, Positionsgrenzwert, positiv, überschritten.....	96
E0110030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten.....	97
E0110050, Achsposition wird extrapoliert.....	97
E0110100, Reglerachse in Warnung.....	98
E0110101, Reglerachse, Kommando in SPS-Stop o. Haltepunkt abgewiesen.....	98
E0112039, Maximale Beschleunigung überschritten.....	98
E0112047, Interpolationsgeschwindigkeit = 0.....	98
E0112048, Interpolationsbeschleunigung = 0.....	99
E0112049, Positioniergeschwindigkeit größer (A-0-0032/33).....	99
E0112050, Drehmoment-/Kraftgrenzwert überschritten (A-0-0038).....	99
E0112051, Sollkraft/-drehmoment größer Grenzwert (A-0-0038).....	99
E0112055, Feedrate Override A-0-0240=0.....	99
E0112063, Sollgeschwindigkeit größer Grenzwert (A-0-0032/33).....	100
E0112064, Folgeachse, Geschw. größer Grenzwert (A-0-0032/33).....	100
E0113001, Maximaler Ruck überschritten.....	100
E0113002, Sollgeschwindigkeit zu hoch für Zykluszeit.....	101

Inhaltsverzeichnis

	Seite
E0113003, Dynamische Ruckanpassung aktiv.....	101
E0170001, Konfigurierte Masterachse ist geparkt.....	101
E0180005, Warnung: Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel.....	101
E0200000, Verfügbarer Arbeitsspeicher (RAM) am Minimum.....	102
E0200001, Verfügbarer Speicher (CF) am Minimum.....	102
E0200002, Temperaturwarnung.....	103
E0200003, CPU-Auslastung in kritischem Bereich.....	103
E0200004, Verfügbarer Speicher (USR) am Minimum.....	104
E0200005, Verfügbarer Speicher (SYS) am Minimum.....	104
E0200006, Verfügbarer Speicher (OEM) am Minimum.....	104
E0200007, Batterie von SRAM-Modul schwach.....	105
E0200009, Geänderte Funktionalität der sercos FM Neustart.....	105
E0200010, Geänderte Sollanzahl von sercos FM: ggf. Neustart.....	106
E0200011, Fehler in Sollkonfig. des Antriebsrings über sercos FM.....	107
E0200012, Fehler in Sollkonfig. des Verbundrings über sercos FM.....	107
E0200013, Fehler in SYS-Partition, Überprüfung durchgeführt.....	108
E0200014, Fehler in OEM-Partition, Überprüfung durchgeführt.....	108
E0200015, Fehler in USR-Partition, Überprüfung durchgeführt.....	108
E0200016, Remanenter Speicher (NVRAM) am Min.: ggf. Neustart.....	109
E0200018, Sicherheitsmechanismen inaktiv für Systemmode-Debugging.....	109
E0200019, Sicherheitsmechanismen inaktiv für Taskmode-Debugging.....	110
E02C00B7, Achsgeschwindigkeit zu gross.....	110
E02C00B8, Achsgeschwindigkeit zu gross.....	110
E02C0184, Vektorzuweisung mit unterschiedlicher Anzahl Komponenten.....	111
E02C085E, SRAM Batterie leer.....	111
E02C0880, Achse deaktiviert.....	111
E02C08CD, Resultierender Bahnruck zu gross.....	111
E02C08CE, Resultierende Bahnbeschleunigung zu gross.....	111
E02C08CF, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	111
E02C08D2, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	111
E02C08D3, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08D4, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08D5, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08D6, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08D7, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08DF, Kein Name beim Aufruf von SET_RK_SYSTEM angegeben.....	113
E02C0900, Überschleiffehler: Interpolator.....	113
E02C0901, Überschleiffehler: Spline Vorhaltedistanz zu groß.....	113
E02C0902, Überschleiffehler: Bremsdistanz zu kurz.....	113
E02C0903, Überschleiffehler: Radius zu klein.....	113
E02C0904, Überschleiffehler: Spline Vorhaltedistanz überschritten.....	113
E02C0905, Überschleiffehler: Punkt ungültig.....	114
E02C0906, Überschleiffehler: Spline Parameterlänge ungültig.....	114
E02C0907, Überschleiffehler: Splinefunktion ungültig.....	114
E02C0908, Überschleiffehler: Spline Bogenlänge ungültig.....	114
E02C0909, Überschleiffehler: Inverse Bahnlängenfunktion ungültig.....	114

Inhaltsverzeichnis

	Seite
E02C090A, Überschieffehler: Spline Interpolator.....	114
E02C090B, Überschieffehler: Spline ungültig.....	115
E02C090C, Überschieffehler: Bahn am Ende kürzen.....	115
E02C090D, Überschieffehler: Bahn am Anfang kürzen.....	115
E02C090E, Überschieffehler: Berechnung Bremsdistanz fehlerhaft.....	115
E02C090F, Mehrfaches Auf-/Absynchronisieren nicht erlaubt.....	115
E0350154, RCL-Kompiler, Zeichen überlesen.....	115
E0350175, RCL-Kompiler, Symbole bis zum Dateiende werden ignoriert.....	115
E0350176, RCL-Kompiler, Symbole bis zum Dateiende werden ignoriert.....	115
E0350187, RCL-Kompiler, Nur EXTERN und GLOBAL erlaubt.....	116
E035021C, RCL-Kompiler, Nicht def. Variable als BINARY deklariert.....	116
E035021D, RCL-Kompiler, Nicht def. Variable als CHAR deklariert.....	116
E0350236, RCL-Kompiler, Implizite Punktdefinition.....	116
E0350246, RCL-Kompiler, Unzulässiges Alignment.....	116
E0370001, System überlastet.....	116
E03C0001, Integritätsprüfung der XML Konfiguration fehlgeschlagen.....	116
E0400001, Defektes Typenschild.....	117
E039****, SPS-Warnungen aus dem Kernel	117
E03A****, SPS-Warnungen aus firmeneigenen Komponenten.....	117
3.1.4 C0-Fehler, Nicht fatale Fehler.....	117
C0-Fehler, Fehlerreaktion.....	117
C0280101, C2C-C0100: Parametersatz unvollständig/fehlerhaft.....	117
C0280102, C2C-C0100: Kommunikationsparameter Grenzwertfehler.....	118
C0280108, C2C-C0100: Zeitschlitzparameter fehlerhaft (Zykluszeit).....	118
C0280109, C2C-C0100: Offset im HotPlug-Feld unzulässig (Adr. MDT).....	119
C0280113, C2C-C0100: Falsches Zykluszeit-Verhältnis (Motion/sercos).....	119
C0280171, C2C-C0100: Max. Länge für Verbindungen überschritten.....	119
C0280172, C2C-C0100: Keine Delaymessung durchgeführt (S-0-1024).....	119
C0280173, C2C-C0100: Max. Anzahl von Verbindungen überschritten.....	120
3.1.5 F0-Fehler, Nicht fatale Fehler.....	120
F0-Fehler, Fehlerreaktion.....	120
F0020001 bis F0020009, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)	120
F0020010, Kein Socket verfügbar.....	120
F0020011 bis F0050013, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)	121
F0070001, Parameterspeichergröße hat sich geändert.....	121
F00A0001, Parameterschreibfehler während Import, siehe C-0-0114.....	121
F00A0002, Import/Export, Datei konnte nicht geöffnet werden.....	121
F00A0003, Import/Export, unbekannter Parametertyp.....	121
F00A0004, Import: max. Zeilenlänge in Importdatei überschritten.....	122
F00A0005, Import/Export, sercos Parameterformat nicht unterstützt.....	122
F00A0009, Import/Export: Parametertyp ungültig.....	122
F00A0010, Import/Export: Parameterattribut ungültig.....	122
F00A0011, Import/Export: Wert überschreitet Datenbereich (Maximum).....	122
F00A0012, Import/Export: Wert unterschreitet Datenbereich (Minimum).....	122
F00B0003, sercos Bus unterbrochen.....	123
F00B0006, Umschalten in Phase 3 nicht möglich.....	123

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F00B0007, Umschalten in Zustand Betriebsbereit nicht möglich.....	123
F00B0008, Antrieb nicht gefunden.....	124
F00B0009, Maximale Anzahl der sercos Geräte überschritten.....	124
F00B0013, MC Zykluszeit zu niedrig.....	124
F00B0014, Parameter sind durch Passwort schreibgeschützt.....	124
F00B0090, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	124
F00B0098, Parameter S-0-0015 nicht beschreibbar.....	124
F00B0099, Parameter S-0-0016 nicht beschreibbar.....	125
F00B0100, Parameter S-0-0024 nicht beschreibbar.....	125
F00B0101, Parameter S-0-0007 nicht beschreibbar.....	125
F00B0102, Zeitschlitzparameter nicht lesbar.....	125
F00B0103, Zeitschlitzparameter nicht lesbar.....	125
F00B0104, Zeitschlitzparameter nicht beschreibbar.....	126
F00B0105, Zeitschlitzparameter nicht beschreibbar.....	126
F00B0121, sercos: IO-Fehler.....	126
F00B0130, sercos III: Verbindungsdaten nicht lese-/schreibbar.....	127
F00B0131, sercos III: Konfigurationsparameter nicht schreibbar.....	127
F00B0132, sercos III: Klassifizierung nicht lesbar.....	128
F00B0133, sercos III: Übertragung der Konfiguration fehlerhaft.....	128
F00B0134, sercos III: Verbindungskonfiguration fehlerhaft.....	128
F00B0135, sercos III: Phasenumschaltung nach CP1 fehlerhaft.....	129
F00B0136, sercos III: Phasenumschaltung nach CP1 fehlerhaft.....	129
F00B0137, sercos III: Max. Anzahl MDT-Daten überschritten.....	129
F00B0138, sercos III: Max. Anzahl AT-Daten überschritten.....	129
F00B0139, sercos III: Zykluszeit zu klein.....	129
F00B0140, sercos III: Verbindungsdatenlänge inkonsistent.....	130
F00B0141, sercos III: Verbindungsdatenlänge größer max.....	130
F00B0142, sercos III: Verbindungszykluszeit inkonsistent.....	130
F00B0143, sercos III: Verbindungsnummern nicht eindeutig.....	130
F00B0144, sercos III: Konfigurationsart fehlerhaft.....	130
F00B0145, sercos III: Max. Anzahl an Verbindungen überschritten.....	131
F00B0146, sercos III: Falsche Anzahl Verbindungen.....	131
F00B0147, sercos III: SCP Klassifizierungsfehler.....	131
F00B0148, sercos III: Umschaltkommando S-0-0128 fehlerhaft.....	131
F00B0149, sercos III: Umschaltkommando S-0-0127 fehlerhaft.....	131
F00B0150, sercos III: Bus nicht stabil.....	131
F00B0151, sercos Adresse ungültig.....	132
F00B0152, sercos Adressen inkonsistent.....	132
F00B0153, sercos III: Phasenumschaltung nach CP2 fehlerhaft.....	132
F00B0154, sercos III: Phasenumschaltung nach CP2 fehlerhaft.....	132
F00B0155, sercos III: Phasenumschaltung nach CP3 fehlerhaft.....	132
F00B0156, sercos III: Phasenumschaltung nach CP3 fehlerhaft.....	133
F00B0157, sercos III: Phasenumschaltung nach CP4 fehlerhaft.....	133
F00B0158, sercos III: Phasenumschaltung nach CP4 fehlerhaft.....	133
F00B0159, Konfigurationsparameter nicht lese-/schreibbar.....	133
F00B0160, Konfigurationsparameter nicht lese-/schreibbar.....	134

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F00B0164, Steuerungstiming fehlerhaft (T4).....	134
F00B0165, Antriebsfehler.....	134
F00B0166, sercos III: Nicht genügend FPGA-TxRam.....	135
F00B0167, sercos III: Nicht genügend FPGA-RxRam.....	135
F00B0168, sercos III: Buskonfiguration inkonsistent.....	135
F00B0169, sercos III: Datenformat im C-0-0520 ungültig.....	135
F00B016A, sercos III: ungültige sercos Adresse.....	135
F00B016B, sercos III: Verbindungsnummer wird bereits verwendet.....	136
F00B016C, sercos III: Verbindungsinstanz wird bereits verwendet.....	136
F00B016D, sercos III: Verbindungsinstanz ungültig.....	136
F00B016E, sercos III: Konfiguration zu groß.....	136
F00B016F, sercos III: Verbindungsanzahl eines Gerätes überschritten.....	137
F00B0170, sercos III: max. Anzahl der Echtzeitbits überschritten.....	137
F00B0171, sercos III: max. Anzahl IDN einer Verbindung überschritten.....	137
F00B0173, Die Topologie 'Ring' konnte nicht hergestellt werden.....	137
F00B0174, sercos III: Datenformat im C-0-0519 ungültig.....	138
F00B0175, sercos III: Verbindung hat keinen Produzent oder Konsument.....	138
F00B0176, sercos III: Verbindung hat keinen Produzent oder Konsument.....	138
F00B0177, sercos III: max. Anzahl an Setup-Parametern überschritten.....	139
F00B0178, sercos III: max. Anzahl an Setup-Parametern überschritten.....	139
F00B0179, sercos: Initialisierung der Hardware fehlgeschlagen.....	139
F00B7010, Kommando bereits gesetzt.....	139
F00C0001, Fehler beim Setzen der Modulreferenzen.....	139
F00C0003, Fehler in der Hochlaufverzögerung.....	140
F00C0004, Fehler beim Schalten in Hochlaufzielmodus.....	140
F00C0005, Fehler remanente Daten; Daten gelöscht.....	140
F00C0006, Fehler remanente Daten; letzte Sicherung wiederhergestellt.....	141
F00C0007, Firmware passt nicht zur Hardware.....	142
F00D0002, Fehlerhafter Zugriff auf.....	142
F00D0030, Erstellen des Bootprojekts fehlgeschlagen.....	142
F00D0060, Maximale Anzahl der SPS-Applikationen überschritten.....	142
F00D0300, Ausgangskurzschluß.....	143
F00D0301, Spannungsversorgungsausfall.....	143
F00D0302, Watchdogfehler.....	143
F00D0303, Modul entfernt.....	143
F00D0304, Fehler behoben.....	143
F00D0305, Mehrfachfehler 'Fast IO'.....	144
F00D0400, Fehler beim Wiederherstellen der SPS-Retain-Daten aus Datei.....	144
F00D0401, Fehler beim Sichern der SPS-Retain-Daten in Datei.....	144
F00D1002, Zyklischer Sollwertkanal bereits geöffnet.....	144
F00D1003, Zyklischer Kraftsollwertkanal bereits geöffnet.....	144
F00D1004, Zyklischer Geschwindigkeitswertkanal bereits geöffnet.....	145
F00D1005, Zyklischer Analogwertkanal bereits geöffnet.....	145
F00D100A, Fehler beim Lesen C-0-0483.....	145
F00D100B, Fehler beim Lesen C-0-0484.....	145
F00D100C, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals.....	145

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F00D100D, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals.....	145
F00D1014, Keine Referenz zum Öffnen des zyklischen Kanals.....	146
F00D1016, Falsche #-Adresse der Achsdaten.....	146
F00D1017, Falsche #-Adresse der Achsdaten.....	146
F00D1018, Falsche #-Adresse der Achsdaten.....	146
F00D1019, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	146
F00D1027, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	146
F00D102A, Listenparameter angefordert, ReadParameter.....	147
F00D1030, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	147
F00D103B, Ungültige Steuerungsnummer.....	147
F00D103C, Ungültige Achsnummer.....	147
F00D1040, Ungültiger Wert.....	147
F00D1205, Daten eines Singleparameters angefordert.....	148
F00D1207, Daten größer als 64KByte.....	148
F00D1210, Daten eines Singleparameters angefordert.....	148
F00D1211, Fehler ReadSERCOSDataStatus, kein Speicher.....	148
F00D1218, Kein Speicher.....	149
F00D1219, Daten eines Singleparameters angefordert.....	149
F00D1220, Nicht unterstützte Auswahl des sercos Elementes.....	149
F00D1221, Zeitüberschreitung bei Parameterzugriff.....	149
F00D1222, Datengröße überschritten.....	150
F00D1224, Kein Speicher.....	150
F00D1225, Daten eines Singleparameters angefordert.....	150
F00D1227, Fehler beim Datum schreiben.....	150
F00D1230, Fehler ReadSERCOSAttribute, kein Speicher.....	150
F00D2001, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 1.....	150
F00D2002, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 2.....	151
F00D2003, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 3.....	151
F00D2004, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 4.....	151
F00D2005, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 5.....	152
F00D2006, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 6.....	152
F00D2007, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 7.....	152
F00D2008, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 8.....	153
F00D2009, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 9.....	153
F00D200A, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 10.....	153
F00D200B, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 11.....	154
F00D200C, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 12.....	154
F00D200D, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 13.....	154
F00D200E, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 14.....	155
F00D200F, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 15.....	155
F00D2010, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 16.....	155
F00D2064, Achse nicht konfiguriert.....	156
F00D2EE1, Fataler Inline-IO-Fehler.....	156
F00D2EE2, Ein unbehandelter Inlinebus-Fehler ist aufgetreten.....	157
F00D2EE3, RESET am Inlinebus aufgetreten.....	157
F00D2EE5, Modulfehler Inlinebus kommt.....	157

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F00D2EE7, System maximal ausgelastet.....	157
F00F0001 bis F00F0006, RTOS-Fehler (Real Time Operating System).....	158
F0110001, Keine Leistung zugeschaltet.....	158
F0110010, Fehler beim Synchronisieren der Systemzeit des Antriebs.....	158
F0110040, Achsreferenz ungültig, Achse ist Leitachse.....	159
F0140001, Gerätesollkonfiguration fehlerhaft.....	159
F0160001 bis F0160002, RTOS-Fehler (Real Time Operating System).....	159
F0160003, Umschaltung nach P0 fehlerhaft.....	159
F0160004, Umschaltung nach P0 fehlerhaft.....	160
F0160005, Umschaltung nach P2 fehlerhaft.....	160
F0160006, Umschaltung nach P2 fehlerhaft.....	160
F0160008, Umschaltung nach P3 fehlerhaft.....	160
F0160009, Umschaltung nach P3 fehlerhaft.....	160
F0160010, Umschaltung nach P3 fehlerhaft.....	161
F0160011, Umschaltungvorbereitung nach P2 fehlerhaft.....	161
F0160012, Umschaltung nach BB fehlerhaft.....	161
F0160013, Umschaltung nach BB fehlerhaft.....	161
F0160014, Umschaltung nach BB fehlerhaft.....	162
F0160015 bis F0160023, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)	162
F0160024, Fehler im Cross-check C-Parameter.....	162
F0160025, Fehler im Cross-check A-Parameter.....	162
F0160026 bis F0160029, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)	163
F0160030, Mehrfach-Konfiguration eines zyklischen Parameters.....	163
F0160031, Zyklischer Kanal nicht verfügbar.....	163
F0160032, Umschaltung nach P2 fehlerhaft.....	164
F0160033, Umschaltung nach P2 fehlerhaft.....	164
F0160034, Umschaltung nach P3 fehlerhaft.....	164
F0160035, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation.....	164
F0160036, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation.....	165
F0160037, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation.....	165
F0160038, Verbundachsen können nicht deaktiviert werden.....	165
F0160040, Fehler im Cross-check K-Parameter.....	166
F0180008, Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel.....	166
F0180009, Zykluszeitüberschreitung Istwerterfassung.....	167
F01B0000, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	167
F01B0001, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	168
F01B0002, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	168
F01B0003, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	168
F01B0004, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	169
F01B0005, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	169
F01B0006, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	169
F01B0007, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	170
F01B0008, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	170
F01B0009, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	170
F01B0010, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	170
F01B0011, Fehler - Start DHCP Client.....	170

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F01B0012, Fehler - Start DHCP Server.....	170
F01B0013, Fehler DHCP Client - Kein Lease, Default geladen.....	171
F01D0001 bis F01D0014, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)	171
F01D0015, Ausführung durch C-0-0036 gesperrt.....	171
F01D0016, Keine Applikation zum Laden gefunden.....	171
F0200001, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	171
F0200002, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	171
F0200003, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	172
F0200004, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	172
F0200005, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	172
F0200006, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	172
F0200007, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	172
F0200008, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	172
F0200009, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	173
F0200010 bis F0200022, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)	173
F0200024, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	173
F0200025, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	173
F0200026, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	173
F0200027, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	173
F0200028, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	173
F0200029, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	174
F0200030, Fehler beim Löschen von Dateien in der SYSTEM-Partition.....	174
F0200031, Fehler beim Löschen von Dateien in der OEM-Partition.....	174
F0200032, Fehler beim Löschen von Dateien in der USER-Partition.....	174
F0200033, Sicherung der remanenten Daten nicht möglich.....	174
F0200036, Fehler beim Initialisieren des Hardwarewatchdog.....	175
F0200037, Fehler beim Triggern des Hardwarewatchdog.....	175
F0200038, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	176
F0200039, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	176
F0200040, Fehlerhafte Temperaturüberwachung, Hardwareausfall droht.....	176
F0220200, Allgemeiner Antriebsfehler.....	176
F0220201, Ungültige Steuerungsnummer.....	176
F0220202, Ungültige Achsnummer.....	177
F0220203, Ungültiger Kommandotyp.....	177
F0220204, Kommando durch Achse nicht unterstützt.....	177
F0220205, Kommando zurückgewiesen, keine Leistung.....	177
F0220206, Kommando in 'Stopping' zurückgewiesen.....	177
F0220207, Kommando in 'Homing' zurückgewiesen.....	178
F0220208, Ungültige Kommandonummer.....	178
F0220210, Reset bei aktivem ErrorStop, 'state ErrorStop'.....	178
F0220211, Kommando in 'Discrete Motion' zurückgewiesen.....	178
F0220212, Kommando in 'Continuous Motion' zurückgewiesen.....	179
F0220213, Kommando in 'Synchronized Motion' zurückgewiesen.....	179
F0220214, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen.....	179
F0220216, Keine Leistung verfügbar.....	179
F0220217, Kommando in 'StandStill' / PowerOn zurückgewiesen.....	180

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F0220218, Kommando in 'StandStill' zurückgewiesen.....	180
F0220223, Geschwindigkeit unter Minimalwert.....	180
F0220224, Geschwindigkeit über Maximalwert.....	180
F0220225, Beschleunigung unter Minimalwert.....	180
F0220226, Beschleunigung über Maximalwert.....	181
F0220227, Verzögerung unter Minimalwert.....	181
F0220228, Verzögerung über Maximalwert.....	181
F0220229, Ruck unter Minimalwert.....	181
F0220230, Ruck über Maximalwert.....	182
F0220232, Ungültige Leitachssteuerungsnummer.....	182
F0220233, Ungültige Leitachsnummer.....	182
F0220234, Ungültige Kurventabelle.....	182
F0220263, Leitachsgetriebe, Eingangsumdrehungen unter Minimalwert.....	182
F0220264, Leitachsgetriebe, Eingangsumdrehungen über Maximalwert.....	183
F0220265, Leitachsgetriebe, Ausgangsumdrehungen unter Minimalwert.....	183
F0220266, Leitachsgetriebe, Ausgangsumdrehungen über Maximalwert.....	183
F0220267, Feinabgleich der Getriebeübersetzung unter Minimalwert.....	183
F0220268, Feinabgleich der Getriebeübersetzung über Maximalwert.....	184
F0220269, Ungültige Aufsynchronisierrichtung.....	184
F0220270, Ungültige Art des Aufsynchronisierens.....	184
F0220271, Kurvenscheibenhub unter Minimalwert.....	184
F0220272, Kurvenscheibenhub über Maximalwert.....	184
F0220273, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen.....	185
F0220274, Kommando zurückgewiesen, keine Positionsreferenz.....	185
F0220275, Kommando wurde abgebrochen.....	185
F0220276, Steuerungsfehler.....	185
F0220277, Direkter Leitachswechsel.....	185
F0220278, Kommando 'Deaktivierte Achse' aktiv.....	186
F0220279, Kommando 'parkende Achse' aktiv.....	186
F0220280, Kommando in 'Coordinated Motion' zurückgewiesen.....	186
F0220281, Ungültige Gleitkommazahl.....	186
F0220282, MotionProfile, SetSelection unter Minimalwert.....	187
F0220283, MotionProfile, SetSelection über Maximalwert.....	187
F0220284, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen.....	187
F0220287, Keine Referenz auf Kurventabelle gefunden.....	187
F0220288, ChangeCamTable: Tabellewert über Maximalwert.....	187
F0220289, ChangeCamTable: Tabellewert unter Minimalwert.....	187
F0220290, ChangeCamTable: ID ungültig.....	188
F0220291, Keine Referenz auf MotionProfile gefunden.....	188
F0220292, ChangeMotionProfileSet: SetNumber unter Minimalwert.....	188
F0220293, ChangeMotionProfileSet: SetNumber über Maximalwert.....	188
F0220294, ChangeMotionProfileSet: Profil ist schreibgeschützt.....	189
F0220295, ChangeMotionProfileStep: Ungültige StepNumber.....	189
F0220300, Ungültiger Sollwertkanal.....	189
F0220301, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen.....	189
F0220316, Gleitkommaeinheit: Listenlänge Eigenschaften inkonsistent.....	189

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F0220317, ChangeFlexProfile: Keine Bewegungsgesetze definiert.....	191
F0220318, ChangeFlexProfile: Ungültige Leitquelle.....	191
F0220319, ChangeFlexProfile: Ungültiges Bewegungsgesetz.....	192
F0220320, ChangeFlexProfile: Ungültiger Bewegungsschritt-Typ.....	192
F0220321, ChangeFlexProfile: Leitachsabschnitt 0 oder negativ.....	193
F0220322, ChangeFlexProfile: Ungültige Randwertkombination.....	193
F0220323, ChangeFlexProfile: Ungültige Randwerte.....	194
F0220324, ChangeFlexProfile: Ungültiger Hub.....	194
F0220325, ChangeFlexProfile: Ungültige Wendepunktverschiebung.....	194
F0220326, ChangeFlexProfile: Ungültige Geradensteigung.....	195
F0220327, ChangeFlexProfile: Ungültige Kurventabelle.....	195
F0220328, ChangeFlexProfile: Bewegungsgesetz + Flex-Eigenschaft.....	196
F0220329, ChangeFlexProfile: Geschwindigkeitssprung Bewegungsprofil.....	196
F0220330, ChangeFlexProfile: Beschleunigungssprung Bewegungsprofil.....	197
F0220331, ChangeFlexProfile: Rucksprung Bewegungsprofil.....	197
F0220332, ChangeFlexProfile: Max. Verfahrensgeschwindigkeit ungültig.....	198
F0220333, ChangeFlexProfile: Max. Beschleunigung ungültig.....	198
F0220334, Keine Referenz auf FlexProfile-Bewegungsprofil gefunden.....	199
F0220335, FlexProfile: Satz ist schreibgeschützt.....	199
F0220341, FlexEvent: Satz ist schreibgeschützt.....	199
F0220343, ChangeFlexEvent: Listenlänge Eventeigensch. Inkonsistent.....	199
F0220344, FlexEvent: Ungültige Bewegungsschritt-Zuordnung FlexEvent.....	200
F0220345, ChangeFlexEvent: Ungült. Auslöser-Modus für FlexEvent.....	200
F0220346, ChangeFlexEvent: Ungültige Aktions-Modus für FlexEvent.....	201
F0220349, ChangeFlexProfile: Maximaler Ruck ungültig.....	201
F0220350, ChangeFlexProfile: Bewegungsgrenzwerte zu niedrig.....	201
F0220355, ChangeFlexProfile: Ungültige Abfolge von Flex-Schritten.....	202
F0220360, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen.....	202
F0220361, ChangeFlexProfile: Ungültige Leitachsquelle.....	203
F0220501, Falscher Datentyp.....	203
F0220502, ProbeModule außerhalb des zulässigen Bereichs.....	204
F0220503, ProbelInput außerhalb des zulässigen Bereichs.....	204
F0220504, ExpectWindowPosEdgeMode außerhalb zulässiger Bereich.....	204
F0220505, ExpectWindowNegEdgeMode außerhalb zulässiger Bereich.....	204
F0220506, ExpectWindowPosEdgeStart außerhalb zulässiger Bereich.....	204
F0220507, ExpectWindowPosEdgeEnd außerhalb zulässiger Bereich.....	205
F0220508, ExpectWindowNegEdgeStart außerhalb zulässiger Bereich.....	205
F0220509, ExpectWindowNegEdgeEnd außerhalb zulässiger Bereich.....	205
F0220510, ExpectWindowPosEdgeSetPoint außerhalb des zul. Bereichs.....	205
F0220511, ExpectWindowNegEdgeSetPoint außerhalb des zul. Bereichs.....	206
F0220512, MarkerFailureEnable außerhalb des zulässigen Bereichs.....	206
F0220513, MaxNumberOfMarkerFailure außerhalb des zul. Bereichs.....	206
F0220514, Interpolation liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	206
F0220515, TimeStampEnable liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	206
F0220516, DeadTimePosEdge liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207
F0220517, DeadTimeNegEdge liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F0220518, ProbeData außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207
F0220519, PositionEvalMode liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207
F0220520, DiffEvalMode liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207
F0220521, TOUCHPROBE_REF ungültig oder kein Messtaster konfig.....	208
F0220522, AXIS_REF nicht gültig oder keine Achse konfiguriert.....	208
F0220600, Pfad- / Dateiname unbekannt.....	208
F0220601, Nicht unterstütztes Dateisystem.....	208
F0220602, Eingang 'StartIdx' hat einen ungültigen Wert.....	208
F0220603, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine.....	208
F0220604, Fehlerhafte Datei.....	209
F0220605, Eingang 'ArrayDimension' hat einen ungültigen Wert.....	209
F0220606, Punkt nicht vorhanden.....	209
F0220607, Falsche Anzahl an Koordinaten je Punkt.....	209
F0220608, Falsche Kinematik Nummer.....	209
F0220609, Falscher Punkttyp, Punkt in Welt- oder Maschinen-Koord.....	210
F0260001, MC_DigitalCamSwitch, Referenz zum APS ungültig.....	210
F0260002, MC_DigitalCamSwitch, Zyklischer Kanal nicht verfügbar.....	210
F0260003, MC_DigitalCamSwitch, Kein Speicher verfügbar.....	210
F0260004, MC_DigitalCamSwitch, Parameter konnte nicht gelesen werden.....	210
F0260005, MC_DigitalCamSwitch, Ungültige Kombination der Einheiten.....	211
F0260006, MC_DigitalCamSwitch, Ein-/Ausschaltverz. größer 16s.....	211
F0260007, MC_DigitalCamSwitch, Ungült. Zustand der Zustandsmaschine.....	211
F0260010, ML_PIDType01, Unt. Grenzwert größer als oberer Grenzwert.....	211
F0260011, ML_PIDType01, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine.....	211
F0260012, ML_PIDType01, Auswahl des Reglertyps nicht unterstützt.....	212
F0260030, Ungültige Werte der Eingänge.....	212
F0260031, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine.....	212
F0260032, Berechnung ergab ungültige Werte.....	212
F0260040, Referenz zum Basis-System konnte nicht gefunden werden.....	212
F0260041, Funktionsbaustein, keine Instanzbildung möglich.....	212
F0260042, Funktionsbaustein darf nicht im RETAIN Datenbereich liegen.....	213
F0260050, ML_CtrlJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	213
F0260051, ML_CtrlJobConnect, Kommandoeintrag in Liste fehlgeschlagen.....	213
F0260052, ML_CtrlJobConnect, Fehlerhaftes Kommando / Statusabfrage.....	213
F0260053, ML_CtrlJobConnect, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.....	215
F026005D, ML_CtrlJobConnect, Ungültiger Zustand der E/A der POE.....	215
F026005E, ML_CtrlJobConnect, Ungültiger Zustand des Zustandsautom.....	215
F026005F, ML_CtrlJobConnect, Fehler beim Initialisieren der FB-Inst.....	215
F0260060, ML_ShowJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	215
F0260061, ML_ShowJobConnect, Kommandoeintrag in Liste fehlgeschlagen.....	215
F0260062, ML_ShowJobConnect, Fehlerhaftes Kommando / Statusabfrage.....	215
F0260063, ML_ShowJobConnect, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.....	216
F026006E, ML_ShowJobConnect, Ungültiger Zustand des Zustandsautom.....	216
F026006F, ML_ShowJobConnect, Fehler beim Initialisieren der FB-Inst.....	216
F0260070, ML_SendJobTlg, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	216
F0260071, ML_SendJobTlg, Kommandoeintrag in Liste fehlgeschlagen.....	216

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F0260072, ML_SendJobTlg, Watchdog Überwachung: Zeitüberschreitung.....	216
F026007E, ML_SendJobTlg, Ungültiger Zustand des Zustandsautomaten.....	216
F026007F, ML_SendJobTlg, Fehler beim Initialisieren der FB-Instanz.....	216
F0260080, ML_RecvJobTlg, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	216
F0260081, ML_RecvJobTlg, Kommandoeintrag in Liste fehlgeschlagen.....	217
F0260082, ML_RecvJobTlg, Watchdog Überwachung: Zeitüberschreitung.....	217
F026008E, ML_RecvJobTlg, Ungültiger Zustand des Zustandsautomaten.....	217
F026008F, ML_RecvJobTlg, Fehler beim Initialisieren der FB-Instanz.....	217
F0260090, ML_SendRecvJobAss, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	217
F0260091, ML_SendRecvJobAss, Fehler Job Telegramm einlagern.....	217
F0260092, ML_SendRecvJobAss, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.....	217
F0260095, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (create).....	217
F0260096, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (close).....	217
F0260097, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (ioctl).....	218
F0260098, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Sockets (bind).....	218
F0260099, ML_SendRecvJobAss, Fehler Ethernet Empf.-buffer (recvfrom).....	218
F026009A, ML_SendRecvJobAss, Fehler Ethernet Sendebuffer (sendto).....	218
F026009B, ML_SendRecvJobAss, Defrag-Fehler Sende/Empfangsbuffer.....	218
F026009C, ML_SendRecvJobAss, Fehler eines Kommunikations-Sockets.....	218
F026009D, ML_SendRecvJobAss, Ungültiger Zustand der E/A der POE.....	218
F026009E, ML_SendRecvJobAss, Ungültiger Zustand des Zustandsautom.....	218
F026009F, ML_SendRecvJobAss, Fehler beim Init. der FB-Instanz.....	218
F02600A0, ML_DebugJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	219
F02600A1, ML_DebugJobConnect, Fehler Kommando-Eintrag.....	219
F02600A2, ML_DebugJobConnect, Kommando-Fehler, Fehler Statusabfrage.....	219
F02600A3, ML_DebugJobConnect, Kommando-Fehler, Fehler Statusabfrage.....	219
F02600A4, ML_DebugJobConnect, Watchdog, Zeitüberschreitung.....	219
F02600AE, ML_DebugJobConnect, Ungült. Zustand des Zustandsautom.....	219
F02600AF, ML_DebugJobConnect, Fehler beim Initialisieren FB-Instanz.....	219
F0280001, Unzulässige Anzahl von CFL01.1-Modulen (-Q2, -R3).....	219
F0280002, Fehler beim Laden der Firmware des CFL01.1-Q2-FPGA.....	220
F0280003, Fehler beim Initialisieren des CFL01.1-Q2-Moduls.....	220
F0280004, Verbundring: Übertragungsstrecke defekt.....	220
F0280005, Verbundring: Leitachposition fehlerhaft MDT.....	221
F0280006, Verbundring: Leitachposition fehlerhaft AT.....	221
F0280007, Verbundring: Abweichung Zykluszeit erkannt.....	221
F0280010, Verbundachse nicht projektierbar, C2C ist nicht konfig.....	221
F0280011, C2C: Verbindung nicht verwendbar, da nicht konfiguriert.....	222
F0280012, C2C: Verbindungsfehler.....	222
F0280020, Semaphorenfehler bei der C2C-Phasenumschaltung.....	222
F0280021, Unzulässige C2C-Phasenvorgabe.....	222
F0280022, Interner Fehler im C2C-Servicekanal.....	223
F0280023, Inkompatibles C2C-Gerät gefunden.....	223
F0280024, C2C-Ring nicht geschlossen.....	223
F0280025, C2C: Verbundkonfiguration über den Ring nicht konsistent.....	224
F0280027, C2C: Fehler Gerät nicht gefunden.....	224

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F0280029, C2C: Fehler beim Umschalten nach Phase 3.....	224
F0280030, C2C: Fehler Kommando S-0-0127, Umschaltvorbereitung auf P3.....	225
F0280031, C2C: Fehler beim Umschalten nach Phase 4.....	225
F0280034, Unzulässige Einstellung des C2C-Timings.....	225
F0280041, C2C: sercos Zykluszeit nicht möglich.....	225
F0280044, Verbundring: HW-Synchronisation fehlerhaft.....	226
F0280060, C2C-Master: Hot-Plug-Slave ohne sercos III-Interface (HP0).....	226
F0280061, C2C-Master: falsch konfigurierter Hot-Plug-Slave (HP0).....	226
F0280062, C2C-Master: Fehler beim Scannen der Hot-Plug-Slaves (HP1).....	227
F0280063, C2C-Master: HP1-Parameter fehlerhaft quittiert (HP1).....	227
F0280064, C2C-Master: Fehler im Betrieb des Servicekanals (HP1).....	227
F0280065, C2C-Master: Hot-Plug-Mechanismus abgebrochen.....	228
F0280066, C2C-Master: keine Unterstützung von HotPlug.....	228
F0280067, C2C-Master: ungültige Slaveadresse erkannt (HP1).....	228
F0280068, Die Topologie 'Ring' konnte nicht hergestellt werden.....	229
F0280080, C2C-Slave: kein Hot-Plug durch C2C-Master möglich (HP0.1).....	229
F0280081, C2C-Slave: HP0-Parameter fehlerhaft/unvollständig (HP0.2).....	229
F0280082, C2C-Slave: keine Slave-Adresse im HP-Kontrollwort (HP0.3).....	230
F0280083, C2C-Slave: HP1-Parameter fehlerhaft/unvollständig (HP1.1).....	230
F0280084, C2C-Slave: Fehler im C2C-Servicekanal (HP1.2).....	231
F0280085, C2C-Slave: Scan-Algorithmus-Fehler im C2C-Master (HP1.2).....	231
F0280086, C2C-Slave: Fehler bei Umschaltkommando S-0-0127/8 (HP2).....	231
F0280087, C2C-Slave: Hot-Plug fehlgeschlagen.....	232
F0280100, Speicher für die Daten der C2C-Schnittstelle zu klein.....	232
F0280101, Fehler bei der Initialisierung der C2C-Hardware.....	232
F0280103, Masterachse nicht verwendbar, int. Achstabelle defekt.....	233
F0280104, Alte Masterachse nicht löschar, int. Achstabelle defekt.....	233
F0280105, SVCH-Fehler beim Schreiben der P-/S-Count-Werte.....	233
F0280106, SVCH-Fehler beim Lesen der P-/S-SyncCnt-Werte.....	234
F0280107, SVCH-Fehler beim Lesen der Ringkonfigurations-ID.....	234
F0280109, Generischer (Konfigurations-) Fehler der C2C-Schnittstelle.....	234
F0280161, Sollwertübertragung fehlerhaft.....	235
F0290001, Transformation nicht gültig.....	235
F0290400, Allgemeiner Kinematikfehler.....	235
F0290401, Ungültige Steuerungsnummer.....	235
F0290402, Ungültige Kinematiknummer.....	235
F0290403, Ungültiger Kommandotyp.....	235
F0290404, Kommando durch Kinematik nicht unterstützt.....	235
F0290405, Kommando in 'StandStill Incomplete' zurückgewiesen.....	235
F0290406, Kommando in 'PM Program Stopping' zurückgewiesen.....	236
F0290407, Kommando in 'StandStill Complete' zurückgewiesen.....	236
F0290408, Ungültige Kommandonummer.....	236
F0290409, Kommando in diesem Zustand nicht unterstützt.....	236
F0290410, Reset bei aktivem ErrorStop, 'state ErrorStop'.....	236
F0290411, Kommando in 'PM Program Running' zurückgewiesen.....	236
F0290412, Fehler während der RCL-Programmanwahl.....	236

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F0290413, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen.....	236
F0290414, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen.....	237
F0290415, Kommando wurde abgebrochen.....	237
F0290416, Umschaltung in den Zustand 'StandStill' nicht möglich.....	237
F0290417, RCL-Prozess existiert nicht.....	237
F0290501, Zwei SPS-Bewegungskommandos pro Motion-Zyklus nicht erlaubt.....	237
F0290502, Kommando zurückgewiesen - Buffer voll.....	237
F0290503, Ungültiges Motion Kommando.....	237
F0290505, Synchronisation auf mehrere Bänder nicht erlaubt.....	237
F0290508, Ungültiges Koordinatensystem.....	238
F0290510, Band nicht konfiguriert.....	238
F0290516, Falscher PCS-Index.....	238
F0290517, Falsches Koordinatensystem ausgewählt.....	238
F0299528, TeachIn: Kein Name angegeben.....	238
F0299529, TeachIn: Name zu lang.....	238
F029952A, TeachIn: Name falsch.....	239
F029952B, TeachIn: Punkt existiert bereits.....	239
F029952C, TeachIn: Punkt existiert nicht.....	239
F029952D, TeachIn: Falsche Option.....	239
F029952E, TeachIn: Datei fehlerhaft.....	239
F029952F, TeachIn: Falsche Koordinate.....	239
F0299530, TeachIn: Falsches Koordinatensystem.....	239
F0299531, TeachIn: Datei kann nicht geöffnet werden.....	239
F0299538, Zu viele Positionierachsen.....	240
F0299539, Zu viele Orientierungsachsen.....	240
F029953A, Zu viele Bandachsen.....	240
F02B0004, Achse gehört nicht zur Kinematik.....	240
F02B0005, Achse existiert nicht.....	240
F02B0028, Tippen im anderen Koordinatensystem bereits aktiv.....	240
F02B0029, Tippen in die gleiche Richtung bereits aktiv.....	240
F02B9020, Transformation existiert nicht.....	240
F02B9021, Achswinkel außerhalb Definitionsbereich.....	241
F02B9022, Punkt kann durch Transformation nicht erreicht werden.....	241
F02B9023, In Schutzzone der Transformation.....	241
F02B9024, Achse hat falsche Wichtung für Transformation.....	241
F02B9025, Zu wenig Achsen für Transformation.....	241
F02C0066, Achsliste in K-0-0008 nicht lückenlos.....	241
F02C00B7, Reserviert.....	241
F02C0173, Unzulässige Sprunganweisung.....	241
F02C0177, Fehler bei Exklusivanweisung, EXCLUSIVE_END erwartet.....	242
F02C017B, Unterprogramm Verschachtelungstiefe überschritten.....	242
F02C017D, Unzulässiger Vergleichsoperator.....	242
F02C017F, Bandtyp erwartet.....	242
F02C0182, Sprunganweisung nicht erlaubt.....	242
F02C0183, Kreis mit einer Achse nicht möglich.....	242
F02C0202, Programmname enthält unzulässige Zeichen.....	242

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F02C0203, QLL-Datei nicht gefunden.....	242
F02C0204, Fehler beim Compilieren.....	242
F02C0205, SRAM Semaphore defekt.....	243
F02C033F, Unzulässiger Programmname.....	243
F02C0340, Programmname zu lang.....	243
F02C0342, Dateiname unzulässige Erweiterung.....	243
F02C0489, EAL-Ein, Vorhaltezeit zu groß.....	243
F02C048A, EAL-Aus, Vorhaltezeit zu groß.....	243
F02C048B, PPA: Vorhaltezeit zu groß.....	243
F02C048C, EAL-Ein, Funktion belegt.....	243
F02C048D, EAL-Aus, Funktion belegt.....	244
F02C048E, PPA: Funktion noch belegt.....	244
F02C0491, PPA: Geschwindigkeit größer als max. Geschw.....	244
F02C0895, Fehler bei der Datenübertragung.....	244
F02C0898, Fehler bei der Datenübertragung.....	244
F02C089C, Fehler bei der Datenübertragung.....	244
F02C089D, Fehler bei der Datenübertragung.....	244
F02C08D0, Fehler bei der Datenübertragung.....	244
F02C0E10, rFkt, Länge falsch.....	244
F02C0E11, rFkt, Client disconnected (1).....	245
F02C0E12, rFkt, malloc Fehler.....	245
F02C0E13, rFkt, Client disconnected (2).....	245
F02C0E14, rFkt, Kanal falsch.....	245
F02C0E15, rFkt, Lesefehler.....	245
F02C0E16, rFkt, Schreibfehler.....	245
F02C0E17, rFkt, CONNECT-Fehler.....	245
F02C0E44, Socket-Fehler PCL.....	245
F02C0E45, Unbekannter Server PCL.....	245
F02C0E46, Kein Connect-PCL.....	245
F02C0E47, Socket-Fehler.....	246
F02C0E48, Bind-Fehler.....	246
F02C0E49, Listen-Fehler.....	246
F02C0E4A, Accept-Fehler.....	246
F02C0E52, Seriell-Schreiben nicht möglich.....	246
F02C0ECE, Shutdown Fehler.....	246
F02C0ECF, Shutdown Fehler.....	246
F02C0F1E, Dateiende erreicht.....	246
F02C0F1F, Datei ist schreib-offen.....	246
F02C0F20, Kein Komprimieren.....	246
F02C0F21, Datei nicht vorhanden.....	247
F02C0F22, Anwender-Speicher voll.....	247
F02C0F23, Datei zu oft offen.....	247
F02C0F24, Datei noch offen.....	247
F02C0F25, Datei ist schreib-offen.....	247
F02C0F26, Datei existiert bereits.....	247
F02C0F27, Kein reservierter Block frei.....	247

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F02C0F28, Keine Datei vorhanden.....	247
F02C0F3B, Nicht genug Heap frei.....	247
F02C0F3F, Fehler beim Lesen der PKT-Datei.....	248
F02C0F40 bis F02C0F57, Zugriff verweigert	248
F02C908A, Achsanzahl zu klein für eingestellten Robotertyp.....	248
F02C9479, WC-Nullpunkt singulär.....	248
F02C947A, Zu nahe am Stativ.....	248
F02C9482, Unzulässige Bandnummer.....	248
F0308001, Übertemperatur.....	248
F0308002, Spannungsversorgungsausfall.....	249
F0308003, PLS: Ungültige Konfiguration der Zykluszeiten.....	249
F0310004, Schwerwiegender interner Fehler im Oszilloskop.....	249
F0310007, Start des Oszilloskopes nicht möglich.....	249
F0310008, Fehler bei Triggerüberprüfung.....	249
F0310009, Fehler bei Datenaufzeichnung.....	250
F03500FA, RCL-Kompiler, Zeitkonstante zu groß.....	250
F03500FB, RCL-Kompiler, Variable länger als 12 Zeichen.....	250
F03500FD, RCL-Kompiler, Unerwartetes Zeilenende.....	250
F03500FF, RCL-Kompiler, Syntaxfehler, Zahl erwartet.....	250
F0350101, RCL-Kompiler, Doppelpunkt erwartet.....	250
F0350102, RCL-Kompiler, Eckige Klammer auf erwartet.....	250
F0350103, RCL-Kompiler, Eckige Klammer zu erwartet.....	250
F0350104, RCL-Kompiler, END erwartet.....	250
F0350105, RCL-Kompiler, EXACT oder CIRCA erwartet.....	250
F0350106, RCL-Kompiler, Integer konstant erwartet.....	250
F0350107, RCL-Kompiler, Gleichheitszeichen erwartet.....	250
F0350108, RCL-Kompiler, Klammer auf erwartet.....	251
F0350109, RCL-Kompiler, Klammer zu erwartet.....	251
F035010A, RCL-Kompiler, Kleiner oder größer erwartet.....	251
F035010B, RCL-Kompiler, Zeilen- oder Dateieneinde oder Doppelpunkt.....	251
F035010C, RCL-Kompiler, Multiplikation erwartet.....	251
F035010D, RCL-Kompiler, TO oder VIA erwartet.....	251
F035010E, RCL-Kompiler, Symbolischer Bezeichner erwartet.....	251
F035010F, RCL-Kompiler, Schlüsselwort PROGRAM erwartet.....	251
F0350110, RCL-Kompiler, FILE erwartet.....	251
F0350111, RCL-Kompiler, SUBROUTINE erwartet.....	251
F0350112, RCL-Kompiler, REPEAT_END erwartet.....	251
F0350113, RCL-Kompiler, Nicht definierter Datentyp.....	251
F0350114, RCL-Kompiler, Konst., Symb., Ausdruck als Faktor erwartet.....	252
F0350115, RCL-Kompiler, Dateinende erwartet.....	252
F0350116, RCL-Kompiler, Unzulässiges Symbol.....	252
F0350117, RCL-Kompiler, Anweisung erwartet.....	252
F0350118, RCL-Kompiler, Ausgangsvariable erwartet.....	252
F0350119, RCL-Kompiler, Ausgang nicht erlaubt.....	252
F035011A, RCL-Kompiler, BINARY erwartet.....	252
F035011B, RCL-Kompiler, REAL erwartet.....	252

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F035011C, RCL-Kompiler, Eingangsvariable erwartet.....	252
F035011D, RCL-Kompiler, Eingang nicht erlaubt.....	252
F035011E, RCL-Kompiler, Programmname entspricht nicht Dateinamen.....	252
F035011F, RCL-Kompiler, Elementanzahl unzulässig.....	252
F0350120, RCL-Kompiler, Feldvariable erwartet.....	253
F0350121, RCL-Kompiler, Funktionsname erwartet.....	253
F0350122, RCL-Kompiler, INTEGER erwartet.....	253
F0350123, RCL-Kompiler, INTEGER zu groß.....	253
F0350124, RCL-Kompiler, Lesezugriff unzulässig.....	253
F0350125, RCL-Kompiler, Label bereits definiert.....	253
F0350126, RCL-Kompiler, Label erwartet.....	253
F0350127, RCL-Kompiler, Label nicht definiert.....	253
F0350128, RCL-Kompiler, JC-Punkt erwartet.....	253
F0350129, RCL-Kompiler, Nicht erlaubtes @-Zeichen.....	253
F035012A, RCL-Kompiler, @-Zeichen erwartet.....	253
F035012B, RCL-Kompiler, Symbol bereits vereinbart.....	253
F035012C, RCL-Kompiler, Bezeichner für Strukturelement erwartet.....	253
F035012D, RCL-Kompiler, Name nicht vereinbart.....	254
F035012E, RCL-Kompiler, Punkt oder Punktvariable erwartet.....	254
F035012F, RCL-Kompiler, Punktepaa erwartet.....	254
F0350130, RCL-Kompiler, Rücksprung nur innerhalb des UP erlaubt.....	254
F0350131, RCL-Kompiler, Schreibzugriff nicht zulässig.....	254
F0350132, RCL-Kompiler, Sprung unzulässig, Schleifengrenze erreicht.....	254
F0350134, RCL-Kompiler, Typ Konflikt.....	254
F0350135, RCL-Kompiler, Untergrenze größer als Obergrenze.....	254
F0350136, RCL-Kompiler, Unzulässiger Typ.....	254
F0350137, RCL-Kompiler, Unzulässige Achsnummer.....	254
F0350138, RCL-Kompiler, Name für Unterprogramm erwartet.....	254
F0350139, RCL-Kompiler, Variable erwartet.....	254
F035013A, RCL-Kompiler, Recordvariable erwartet.....	255
F035013B, RCL-Kompiler, Punkt erwartet.....	255
F035013C, RCL-Kompiler, Zusatz unzulässig.....	255
F035013D, RCL-Kompiler, Zu viele Argumente.....	255
F035013E, RCL-Kompiler, Zu wenig Argumente.....	255
F035013F, RCL-Kompiler, Nicht implementiert.....	255
F0350140, RCL-Kompiler, Übersetzerfehler.....	255
F0350142, RCL-Kompiler, QLL - Datei nicht vorhanden.....	255
F0350143, RCL-Kompiler, Error - Datei nicht vorhanden.....	255
F0350144, RCL-Kompiler, Datei nur im Hauptprogramm erlaubt.....	255
F0350146, RCL-Kompiler, Fehler beim übersetzen aufgetreten.....	255
F0350147, RCL-Kompiler, Zu wenig Speicher.....	255
F0350148, RCL-Kompiler, IRD - Datei fehlerhaft.....	255
F0350149, RCL-Kompiler, Symbol Datei fehlerhaft.....	256
F035014A, RCL-Kompiler, Punkte Datei fehlerhaft.....	256
F035014B, RCL-Kompiler, Error Datei fehlerhaft.....	256
F035014D, RCL-Kompiler, Schlüsselwort DEF unzulässig.....	256

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F035014E, RCL-Kompiler, Includedatei nicht vorhanden.....	256
F0350150, RCL-Kompiler, Achsnahme unzulässig.....	256
F0350151, RCL-Kompiler, Indexfehler.....	256
F0350152, RCL-Kompiler, Ungültige Programmparameter.....	256
F0350153, RCL-Kompiler, Symb. Bezeichner anstatt Schlüsselwort.....	256
F0350155, RCL-Kompiler, Komma erwartet.....	256
F0350156, RCL-Kompiler, SUB_END erwartet.....	256
F0350157, RCL-Kompiler, PROGRAM_END erwartet.....	256
F0350158, RCL-Kompiler, Maximale Achsanzahl erreicht.....	257
F035015A, RCL-Kompiler, Nummer doppelt erkannt.....	257
F035015B, RCL-Kompiler, Punkt kann Kinematik nicht zugeordnet werden.....	257
F035015C, RCL-Kompiler, Kinematikname erwartet.....	257
F035015D, RCL-Kompiler, Band kann Kinematik nicht zugeordnet werden.....	257
F035015E, RCL-Kompiler, Externes Programm erwartet.....	257
F035015F, RCL-Kompiler, INPUT/OUTPUT nur im Deklarationsteil erlaubt.....	257
F0350160, RCL-Kompiler, Adresse für INPUT/OUTPUT erwartet.....	257
F0350161, RCL-Kompiler, Feldgrenze überschritten.....	257
F0350162, RCL-Kompiler, Falscher Datentyp im Array.....	257
F0350163, RCL-Kompiler, Input/Output nur Komponentenweise zulässig.....	257
F0350164, RCL-Kompiler, Kanaladresse fehlerhaft.....	257
F0350165, RCL-Kompiler, Koordinate erwartet.....	257
F0350166, RCL-Kompiler, Kinematikangabe nicht erlaubt.....	258
F0350167, RCL-Kompiler, BEGIN erwartet.....	258
F0350168, RCL-Kompiler, Konflikt mit Schlüsselwörtern.....	258
F035016F, RCL-Kompiler, Fehler beim Lesen/Schreiben einer PKT-Datei.....	258
F0350179, RCL-Kompiler, Falsche Kompilerversion.....	258
F035017C, RCL-Kompiler, Maximale Tabelleneinträge überschritten.....	258
F035017E, RCL-Kompiler, Maximale Anzahl von Fehlern erreicht.....	258
F0350185, RCL-Kompiler, Doppelte INCLUDE - Anweisung.....	258
F0350186, RCL-Kompiler, EXTERN nur im Hauptprogramm erlaubt.....	258
F0350188, RCL-Kompiler, Nur ein EXPORT Programm erlaubt.....	258
F0350189, RCL-Kompiler, Punktvariable nicht gefunden.....	258
F035018A, RCL-Kompiler, Unterschiedliche CID.....	258
F035018C, RCL-Kompiler, Keine EXPORT - Variable gefunden.....	259
F035018D, RCL-Kompiler, Unterschiedliche Achsanzahl der Kinematiken.....	259
F035018E, RCL-Kompiler, Nicht definierte Kinematik.....	259
F03501AC, RCL-Kompiler, Bezeichner erwartet.....	259
F03501AD, RCL-Kompiler, Typ erwartet.....	259
F03501AE, RCL-Kompiler, RECORD erwartet.....	259
F03501AF, RCL-Kompiler, RECORD_END erwartet.....	259
F03501B0, RCL-Kompiler, IF erwartet.....	259
F0350200, RCL-Kompiler, Dateiname zu lang.....	259
F0350212, RCL-Kompiler, Typname erwartet.....	259
F0350213, RCL-Kompiler, Bezeichner bereits vereinbart.....	259
F0350214, RCL-Kompiler, Schlüsselwort hier nicht erlaubt.....	259
F0350216, RCL-Kompiler, Rekursive Datentypen nicht erlaubt.....	260

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F0350217, RCL-Kompiler, Schr./Lesen von diesem Datentyp nicht mögl.....	260
F0350218, RCL-Kompiler, Vergleichsoperator erwartet.....	260
F0350219, RCL-Kompiler, INPUT Typ unzulässig.....	260
F035021A, RCL-Kompiler, OUTPUT Typ unzulässig.....	260
F035021B, RCL-Kompiler, CASE Konstante unzulässig.....	260
F035021E, RCL-Kompiler, Unzulässiges INPUT ARRAY.....	260
F035021F, RCL-Kompiler, Unzulässiges OUTPUT ARRAY.....	260
F0350220, RCL-Kompiler, Falscher Typ bei Parameterübergabe.....	260
F0350221, RCL-Kompiler, Datei nur im Hauptprogramm erlaubt.....	260
F0350222, RCL-Kompiler, INPUT/OUTPUT nur im Hauptprogramm erlaubt.....	260
F0350223, RCL-Kompiler, Datentyp FILE in RECORD nicht erlaubt.....	260
F0350224, RCL-Kompiler, Kinematikkonflikt.....	260
F0350227, RCL-Kompiler, Falsches Format für Exportdatei.....	261
F0350228, RCL-Kompiler, Keine Werte übernommen.....	261
F035022B, RCL-Kompiler, Größer / Gleich erwartet.....	261
F035022C, RCL-Kompiler, Konstante erwartet.....	261
F035022D, RCL-Kompiler, IF_END erwartet.....	261
F035022E, RCL-Kompiler, Zwei Punkte erwartet.....	261
F035022F, RCL-Kompiler, LABEL inkompatibel.....	261
F0350230, RCL-Kompiler, Falscher Datentyp in CASE Struktur.....	261
F0350232, RCL-Kompiler, LABEL mehrfach definiert.....	261
F0350233, RCL-Kompiler, CASE-Tabellenüberlauf.....	261
F0350234, RCL-Kompiler, Division durch Null.....	261
F0350235, RCL-Kompiler, Positive Zahl erwartet.....	261
F035023A, RCL-Kompiler, Übersetzung abgebrochen.....	262
F035023B, RCL-Kompiler, Fehler bei der Speicherfreigabe.....	262
F035023C, RCL-Kompiler, Ende der PKT-Datei erreicht.....	262
F035023D, RCL-Kompiler, Fehler b. Anlegen eines Punktes in PKTDatei.....	262
F035023F, RCL-Kompiler, Schlüsselwort T erwartet.....	262
F0350242, RCL-Kompiler, Variable oder Ausdruck erwartet.....	262
F0350243, RCL-Kompiler, Programmname erwartet.....	262
F0350244, RCL-Kompiler, Programmanfang erwartet.....	262
F0350245, RCL-Kompiler, Unzulässiger Programmname.....	262
F0350247, RCL-Kompiler, Alignment ungleich vier.....	262
F0350249, RCL-Kompiler, Kinematikname unzulässig.....	262
F0350484, RCL-Kompiler, Unzulässige Kinematiknummer.....	263
F0360000, MLPI: Operation erfolgreich.....	263
F0360001, MLPI: Allgemeiner Fehler.....	263
F0360002, MLPI: Nicht unterstützt.....	263
F0360003, MLPI: Ungültiges Argument.....	263
F0360004, MLPI: Zu wenig Speicher.....	263
F0360005, MLPI: Zeitüberschreitung.....	264
F0360006, MLPI: Serverseitige Ausnahme.....	264
F0360007, MLPI: Verbindung fehlgeschlagen.....	264
F0360008, MLPI: Fehler beim Erstellen.....	264
F0360009, MLPI: Systemfehler.....	264

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F036000A, MLPI: Buffer zu klein.....	265
F036000B, MLPI: Ungültige Signatur.....	265
F036000C, MLPI: Fehler beim Start.....	265
F036000D, MLPI: Watchdog Warnung.....	265
F036000F, MLPI: Nicht implementiert.....	265
F0360010, MLPI: Minimum unterschritten.....	266
F0360011, MLPI: Maximum überschritten.....	266
F0360012, MLPI: Falsche Version.....	266
F0360013, MLPI: Abgelehnt.....	266
F0360014, MLPI: Keine Zugriffsrechte.....	266
F0360015, MLPI: Typkonflikt.....	266
F0360016, MLPI: Datengrößenkonflikt.....	267
F0360017, MLPI: Ungültige Referenz.....	267
F0360018, MLPI: Keine Verbindung.....	267
F0360019, MLPI: Zugriffsschutz aktiv.....	267
F036001A, MLPI: Ungültige Gleitkommazahl.....	267
F036001B, MLPI: Objekt nicht initialisiert.....	268
F036001C, MLPI: Datenstrom Synchronisation fehlerhaft.....	268
F0370010, TaskViewer, Aufzeichnung bereits gestartet.....	268
F0370011, TaskViewer, Aufzeichnung nicht gestartet.....	268
F0370012, TaskViewer, Erzeugen der Datei fehlgeschlagen.....	268
F0370013, TaskViewer, Starten der Aufzeichnung fehlgeschlagen.....	268
F0370014, TaskViewer, Aufzeichnung fehlgeschlagen.....	269
F0370015, TaskViewer, Setzen des Buffers nicht möglich.....	269
F03A2002, Inlinebus-Fehler.....	269
F039****, SPS-Fehlermeldungen aus dem Kernel	269
F03A****, SPS-Fehlermeldungen aus firmeneigenen Komponenten.....	269
3.1.6 F1-Fehler, Achsgruppenfehler.....	269
F1-Fehler, Fehlerreaktion.....	269
F10B0001, Externer Synchrontakt fehlt.....	269
F1299535, Bandbereich in der Abarbeitung überschritten.....	270
F1299536, Anfangsdistanz in der Abarbeitung überschritten.....	270
F12C0041, Protokolllänge überschritten bei Datei I/O.....	270
F12C0042, Unbekannte Funktion bei Daten I/O.....	270
F12C0062, Unzulässiger Wert für Überschieffaktor (R_PTP).....	271
F12C0063, PTP mit ContSlope nicht erlaubt.....	271
F12C006C, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 3.....	271
F12C0074, Verfahrenbereichsgrenze einer Achse überschritten.....	271
F12C007A, Tensorinterpolation, kein Hauptbereich.....	271
F12C007B, Tensorinterpolation, Winkel nicht berechenbar.....	271
F12C007E, RK-Verfahren ohne Ref.-Pkt. nicht möglich.....	271
F12C007F, Keine Vorschubfreigabe bei Bandsynchron.....	272
F12C0083, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 5.....	272
F12C0084, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 7.....	272
F12C0085, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 9.....	272
F12C0086, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 11.....	272

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F12C0087, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 13.....	272
F12C0088, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 15.....	272
F12C0089, Achsliste nicht korrekt.....	272
F12C008A, Transformationsparameter passen nicht zum Robotertyp.....	272
F12C008B, Trafofehler, Singuläres Gleichungssystem.....	273
F12C008C, MODE wird nicht -1.....	273
F12C0099, Bandsync: Endpunkt kann nicht erreicht werden.....	273
F12C009A, Bandsync: Bandbereich überschritten.....	274
F12C009B, Transformationslänge ist 0.....	274
F12C00A3, Interpolationstyp für Verfahrbewegungen nicht angegeben.....	274
F12C00A6, Watchdog abgelaufen.....	274
F12C00AA, Bandsync: Kinematik steht in singulärer Position.....	275
F12C00AB, Kinematik steht in singulärer Position.....	275
F12C00AD, Verfahrbereichgrenze MK erreicht.....	275
F12C00AE, Bandsync: Verfahrssatz zu spät aktiviert.....	275
F12C00AF, Resultierende Achsgeschwindigkeit zu gross.....	275
F12C00B0, Mehrdeutigkeit bei Bandsynchron.....	275
F12C00B1, Mehrdeutigkeit bei Interpolation.....	275
F12C00B2, AUTO/HAND-Umschaltung nicht zulässig.....	276
F12C00B4, Bandsync: 1. BS-Verfahrssatz zu spät aktiviert.....	276
F12C00B5, RoCo Watchdog 2: Fehler.....	276
F12C00B6, Bandsync: Satzende zu spät erreicht.....	276
F12C0100, RoCo Watchdog Fehler.....	276
F12C0316, Datei leseoffen.....	276
F12C0317, Datei schreiboffen.....	276
F12C031A, Block nicht vorbelegt.....	277
F12C031D, Block nicht verkettet.....	277
F12C0406, Unzulässige SPC_FCT.....	277
F12C0407, Falsche Parameter für SPC_FCT 53.....	277
F12C0408, Fehler bei Bandsynchron-Ende.....	278
F12C0410, Unzulässige Beschleunigung.....	278
F12C041A, Prozessfehler.....	278
F12C041B, Prozess existiert bereits.....	278
F12C041C, Unzulässige Verfahrzeit.....	279
F12C041D, Unzulässige Geschwindigkeit.....	279
F12C041E, Unzulässiger Ruck.....	279
F12C041F, Anwender-Speicher voll.....	279
F12C0420, WRITE_BEGIN fehlt.....	279
F12C0421, Datei zu oft geöffnet.....	280
F12C0422, Datei noch geöffnet.....	280
F12C0423, Unzulässiger Dateiname.....	280
F12C0424, Datei-Ende erreicht bei READ.....	280
F12C0426, DAT-Datei fehlt.....	280
F12C0427, Lesezugriff auf eine schreibgeöffnete Datei.....	280
F12C0428, READ_BEGIN fehlt.....	280
F12C042A, WCSYST/TOOLS.DAT fehlt.....	280

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F12C042B, WCSYST/TOOLS-Name fehlt.....	281
F12C042D, Parameter für ext. Unterprogramm fehlerhaft.....	281
F12C042E, Falsche Parameter-Anzahl für ext. Unterprogramm.....	281
F12C042F, Falscher Parameter-Typ für ext. Unterprogramm.....	281
F12C0430, Falsche Parameterdeklaration für ext. Unterprogramm.....	281
F12C0431, Programm mit Parametern.....	281
F12C0432, Überlauf INTEGER-Variable.....	281
F12C0433, Arbeitsraumverletzung.....	282
F12C0435, Unzulässiger Parameter bei ext. Unterprogramm.....	282
F12C0436, Format, Fehler in DAT-Datei.....	282
F12C0437, SUB-Prozess stoppt eigenen Hauptprozess.....	282
F12C0438, Division durch Null im RCL-Programm.....	282
F12C0439, Wurzel mit negativem Argument im RCL-Programm.....	282
F12C043A, PTP bei bandsynchroner Bewegung.....	282
F12C043C, Punkt nicht erreichbar.....	282
F12C043D, Falsche PKT-Datei.....	282
F12C043F, Unzulässiger Ausgang.....	283
F12C0440, Unzulässiger Eingang.....	283
F12C0441, Reserviert.....	283
F12C0442, Punkt nicht transformierbar.....	283
F12C0444, Datei existiert nicht.....	283
F12C0445, Negative Verweilzeit.....	283
F12C0447, Fehler im IRD-Programm.....	283
F12C0448, IRD-Stack-Überlauf.....	283
F12C0449, IRD-Stack-Untergrenze.....	283
F12C044A, Falsche Achsanzahl.....	284
F12C044B, Feldgrenze Überlauf.....	284
F12C044C, Programmname zu lang.....	284
F12C044D, IRD-Ausbaustufe nicht aktiv.....	284
F12C044E, Keine PKT-Datei.....	284
F12C044F, Punkt nicht definiert.....	284
F12C0451, Keine Punkte in PKT-Datei.....	284
F12C0453, Unterbrechung unzulässig wegen Bandsynchron.....	284
F12C0454, Reserviert.....	284
F12C0455, Bandsynchronisation nicht aktivierbar.....	285
F12C0457, Unzulässige Dezimalzahl.....	285
F12C0458, Datei-Sequentialisierung nicht möglich.....	285
F12C045A, Falsche Version des RCL-Übersetzers.....	285
F12C045C, Startpunkt zu nahe am Zwischenpunkt.....	285
F12C045D, Startpunkt zu nahe am Endpunkt.....	285
F12C045E, Kreisradius ist zu klein.....	285
F12C045F, Nur positive Geschwindigkeit zulässig.....	285
F12C0460, Keine Band-Option.....	285
F12C0462, Zwischenpunkt zu nahe am Endpunkt.....	286
F12C0463, Start-, Zwischen- und Endpunkt auf Gerade.....	286
F12C0464, Start-, Zwischen- und Endpunkt zu nahe zusammen.....	286

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F12C0466, Ungültige Kinematiknummer.....	286
F12C0467, GLOBAL-Datei fehlt.....	286
F12C0468, GLOBAL COMMON ID.....	286
F12C0469, Zwei GLOBAL-Dateien.....	286
F12C046A, BNR-Datei fehlt.....	286
F12C046C, Option GLOBAL-Datei ist nicht aktiviert.....	286
F12C046D, MOVE FILE, Falsche Versions-Kennung.....	287
F12C046E, MOVE FILE, Falsche Achszahl.....	287
F12C046F, MOVE FILE, Lesezeiger.....	287
F12C0470, MOVE FILE, Zeitbasis.....	287
F12C0471, MOVE FILE, IP-LR-Basis.....	287
F12C0472, MOVE FILE, Formatfehler.....	287
F12C0473, MOVE FILE, MODULO_FLAG nicht besetzt.....	287
F12C0474, Reserviert.....	287
F12C0475, Keine Positionierungsachse definiert.....	287
F12C0476, Reserviert.....	288
F12C0477, Ungültige Achskonfiguration.....	288
F12C0478, Arm ein-/ausgefahren.....	288
F12C0479, WC-Nullpunkt singular.....	288
F12C047A, Zu nahe am Stativ.....	288
F12C047C, Ungültiger TOOL-Wert.....	288
F12C047D, Falsche Bandrichtung programmiert.....	288
F12C047E, Unzulässige Band-Art/Band-Toleranz.....	288
F12C047F, Band-Distanz ist Null.....	289
F12C0480, Punkt ist ungültig.....	289
F12C0481, Unzulässiges Mess-System.....	289
F12C0482, Unzulässige Bandnummer.....	289
F12C0483, In WC nicht zulässig.....	289
F12C0484, Unzulässige Kinematiknummer.....	289
F12C0485, PPA/EAL: Unzulässige Funktionsnummer.....	289
F12C0486, SPC_FCT 1, Unzulässige Kinematiknummer.....	290
F12C0487, PPA/EAL: Unzulässige Koordinate.....	290
F12C0488, PPA: Unzulässiger Parameterwert.....	290
F12C048F, PPA/EAL: Unzulässige Funktionsnummer.....	290
F12C0490, Funktionsnummer.....	290
F12C0492, Unzulässige SPS-Prozessnummer.....	290
F12C0493, Unzulässiger Zeitwert.....	290
F12C0494, Min.-Wert größer Max.-Wert.....	290
F12C0495, Fehler bei Exception-Prozess-Start.....	291
F12C0497, Arbeitsraum-Nummer.....	291
F12C0498, Transformation in der SPS wurde nicht angemeldet.....	291
F12C0499, Benutzerdefinierter Transformationsfehler in der SPS.....	291
F12C049A, Interner Fehler bei Transformation in der SPS.....	291
F12C0600, Ungültige Operation beim SPS-Funktionsaufruf.....	291
F12C0601, Denormalisierte Zahl beim SPS-Funktionsaufruf.....	292
F12C0602, Division durch Null beim SPS-Funktionsaufruf.....	292

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F12C0603, Überlauf beim SPS-Funktionsaufruf.....	292
F12C0604, Unterlauf beim SPS-Funktionsaufruf.....	292
F12C0605, Genauigkeitsfehler beim SPS-Funktionsaufruf.....	292
F12C0606, NAN beim SPS-Funktionsaufruf.....	292
F12C0822, Achse beim Tippen nicht referenziert.....	292
F12C0876, Transformation mathematisch nicht lösbar.....	292
F12C0877, Verfahrbereich Handachse überschritten.....	293
F12C0878, Verfahrbereich Orientierungsachse überschritten.....	293
F12C0879, Mathematischer Arbeitsbereich überschritten.....	293
F12C087A, Singularität der Kinematik.....	293
F12C087B, Mathematischer Arbeitsbereich überschritten.....	293
F12C087C, Iteration divergent.....	293
F12C087D, COS singulär.....	293
F12C0881, Antriebe EIN unzulässig.....	293
F12C0883, Leistungsverlust einer Kinematikachse.....	293
F12C0885, Arbeitsraum überschritten.....	294
F12C08A7, Fehler bei der Datenübertragung.....	294
F12C08BA, Fehler bei der Datenübertragung.....	294
F12C08C7, Umschaltung in Handbetrieb nicht erlaubt.....	294
F12C0EB4, Memory dump error.....	294
F12C0EB5, Memory dump error.....	294
F12C0EB6, Memory dump error.....	294
F12C0EB7, Memory dump error.....	294
F12C0EB8, Memory dump error.....	294
F12C0EB9, Memory dump error.....	294
F12C0F58, Bahn nicht definiert.....	295
F12C0F59, Position liegt nicht auf Bahn.....	295
F12C0F5A, Zu kürzende Bahndistanz ist zu groß.....	295
F12C0F70, Spline Parameterlänge ungültig.....	295
F12C0F71, Splinefunktion ungültig.....	295
F12C0F72, Längen für Splinedefinition ungültig.....	295
F12C0F73, Spline ist eine Gerade.....	295
F12C0F74, Spline ist Gerade mit Richtungsumkehr.....	295
F1350C12, Negative Zeit in der Satzvorbereitung berechnet.....	295
3.1.7 F2-Fehler, Achsfehler.....	296
F2-Fehler, Fehlerreaktion.....	296
F200****, Antriebsfehler und Kommandofehler mit Fehlernummer F****	296
F20B0005, Antriebsfehler.....	296
F20B0172, sercos III: Fehlerformat S-0-0390 inkompatibel.....	296
F20BE001, M_Busy-Bit nicht gesetzt.....	297
F20BE002, SVC: Protokoll Fehler.....	297
F20BE003, SVC: Handshake Timeout.....	297
F20BE004, SVC: Busy Timeout.....	297
F20BE005, SVC: Interner Fehler.....	297
F20BE006, SVC ist belegt.....	298
F20BE007, SVC: Übertragung abgebrochen.....	298

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F20BE008, SVC interne Übertragung steht noch an.....	298
F20BE009, SVC: Fehlermeldung ohne SVC Fehlercode.....	298
F20D1015, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	298
F20D1025, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	299
F20D1029, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals.....	299
F20D102B, Fehler beim Öffnen des zykl. Kanals (READ-Access).....	299
F20D102C, Fehler beim Lesezugriff (DirectReadReal).....	299
F20D102D, Fehler beim Lesezugriff (DirectReadWord).....	299
F20D102E, Fehler beim Lesezugriff (DirectReadDword).....	299
F20D1034, Fehler beim Schreibzugriff (DirectWriteWord).....	299
F20D1036, Achse wurde nicht gefunden (ML_AXISDATA).....	300
F20D1037, Ungültiger Schreib/Lesezugriff auf ML_AXISDATA.....	300
F2110002, Referenz fehlt.....	300
F2110003, Antrieb der Achse nicht vorhanden.....	300
F2110004, Synchronisationsfehler A zu S/P-Parameter, A-0-0014.....	300
F2110005, Referenzverlust Geberachse.....	301
F2110006, Nicht unterstützte Achskonfiguration.....	301
F2110007, Leistungsverlust der Achse.....	301
F2110029, Positionsgrenzwert, positiv, überschritten.....	301
F2110030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten.....	302
F2110100, Reglerachse in Fehler.....	303
F2112053, Zielposition außerhalb des Verfahrbereichs, Fehler.....	303
F2116029, Positionsgrenzwert, positiv, überschritten.....	303
F2116030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten.....	303
F2119001, Fehler RTOS, Illegale Masterachse.....	304
F2220231, Ungültige Leitachsdaten.....	304
F2220356, Ungültige Filterzeitkonstante, Leitachspannung additiv.....	304
F2220357, Ungültige Filterzeitkonstante, Winkelverschiebung Tabelle.....	305
F2220358, Ungültige Filterzeitkonstante, Positionssollwert additiv.....	305
F2220610, Ungültige Masterachse.....	305
F2229200, Allgemeiner Antriebsfehler.....	305
F2229203, Ungültiger Kommandotyp.....	305
F2229204, Kommando durch Achse nicht unterstützt.....	306
F2229205, Kommando zurückgewiesen, keine Leistung.....	306
F2229206, Kommando in 'Stopping' zurückgewiesen.....	306
F2229207, Kommando in 'Homing' zurückgewiesen.....	306
F2229208, Ungültige Kommandonummer.....	307
F2229209, Kommando 'Homing' zurückgewiesen.....	307
F2229210, Reset bei aktivem ErrorStop, 'state ErrorStop'.....	307
F2229211, Kommando in 'Discrete Motion' zurückgewiesen.....	307
F2229212, Kommando in 'Continuous Motion' zurückgewiesen.....	308
F2229213, Kommando in 'Synchronized Motion' zurückgewiesen.....	308
F2229214, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen.....	308
F2229216, Keine Leistung verfügbar.....	308
F2229217, Kommando in 'StandStill' / PowerOn zurückgewiesen.....	309
F2229218, Kommando in 'StandStill' zurückgewiesen.....	309

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F2229221, Zielposition über Maximalwert.....	309
F2229222, Zielposition unter Minimalwert.....	309
F2229223, Geschwindigkeit unter Minimalwert.....	309
F2229224, Geschwindigkeit über Maximalwert.....	310
F2229225, Beschleunigung unter Minimalwert.....	310
F2229226, Beschleunigung über Maximalwert.....	310
F2229227, Verzögerung unter Minimalwert.....	310
F2229228, Verzögerung über Maximalwert.....	311
F2229229, Ruck unter Minimalwert.....	311
F2229230, Ruck über Maximalwert.....	311
F2229231, Drehrichtung ungültig.....	311
F2229232, Ungültige Leitachssteuerungsnummer.....	311
F2229233, Ungültige Leitachsnummer.....	312
F2229234, Ungültige Kurventabelle.....	312
F2229235, Fehler im MotionProfile.....	312
F2229263, Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen unter Minimalwert.....	314
F2229264, Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen über Maximalwert.....	314
F2229265, Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen unter Minimalwert.....	314
F2229266, Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen über Maximalwert.....	315
F2229267, Feinabgleich der Getriebeübersetzung unter Minimalwert.....	315
F2229268, Feinabgleich der Getriebeübersetzung über Maximalwert.....	315
F2229269, Ungültige Aufsynchronisier-Richtung.....	315
F2229270, Ungültige Art des Aufsynchronisierens.....	316
F2229271, Kurvenscheibenhub unter Minimalwert.....	316
F2229272, Kurvenscheibenhub über Maximalwert.....	316
F2229273, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen.....	316
F2229274, Kommando zurückgewiesen, keine Positionsreferenz.....	316
F2229275, Kommando wurde abgebrochen.....	317
F2229276, Steuerungsfehler.....	317
F2229277, Direkter Leitachswechsel.....	317
F2229278, Deaktivierte Achse.....	317
F2229279, Kommando 'parkende Achse' aktiv.....	317
F2229280, Kommando in 'Coordinated Motion' zurückgewiesen.....	318
F2229281, Ungültiger Float-Wert.....	318
F2229282, MotionProfile, SetSelection unter Minimalwert.....	318
F2229283, MotionProfile, SetSelection über Maximalwert.....	318
F2229284, Kurventabelle ist schreibgeschützt.....	318
F2229285, Kurvenscheiben-Beleg-Zähler ungültig.....	319
F2229286, RelPositioning über Max-Wert.....	319
F2229287, Achse kann der Kinematik nicht zugeordnet werden.....	319
F2229296, Absoluter Einstiegspunkt im FlexProfile nicht gefunden.....	319
F2229297, Absoluter Einstieg in FlexProfile nicht möglich.....	319
F2229298, Leitachsgeschwindigkeit FlexProfile negativ.....	320
F2229300, Ungültiger Sollwertkanal.....	320
F2229301, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen.....	320
F2229310, Fehler bei der Berechnung des Bewegungsschrittes.....	320

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F2229311, FlexProfile: Ungültige Umschaltposition.....	321
F2229312, FlexProfile: Ungültiger Profil-Startmodus.....	321
F2229313, FlexProfile: Ungültiger Folgeachsoffset.....	321
F2229314, Summe Hübe ungl. 0 oder modulo, zykl. Betrieb unmöglich.....	321
F2229315, FlexProfile ungültig, ausführen nicht möglich.....	321
F2229335, FlexProfile: Satz ist schreibgeschützt.....	321
F2229336, FlexProfile: Ungültige StepNumber.....	321
F2229337, FlexProfile: SetNumber größer als Maximalwert.....	322
F2229338, ChangeFlexProfile: Ungültige Nenn-Leitachsgeschwindigkeit.....	322
F2229339, ChangeFlexProfile: Ungültige Op-Mode, Profilbearbeitung.....	322
F2229341, FlexEvent: Satz ist schreibgeschützt.....	322
F2229342, FlexEvent: SetNumber größer als Maximalwert.....	322
F2229347, FlexProfile ungültig. Einfaches Ausführen nicht möglich.....	323
F2229348, FlexProfile ungültig. Zykl. Ausführen nicht möglich.....	323
F2229351, Aufsynchonisiergeschwindigkeit unter Minimalwert.....	323
F2229352, Aufsynchonisiergeschwindigkeit über Maximalwert.....	323
F2229353, Aufsynchonisiergeschwindigkeit unter Minimalwert.....	324
F2229354, Aufsynchonisierbeschleunigung über Maximalwert.....	324
F2229359, FlexProfile: Ungültiger Master-Offset.....	324
F2229360, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen.....	324
F2229361, Kommando durch Achse nicht unterstützt (Konfiguration).....	325
F2229362, Kommando durch Achse nicht unterstützt (Funktionspaket).....	325
F2229363, MotionProfile ungültig.....	325
F2229364, Achse nicht im Stillstand.....	325
F2299400, Allgemeiner Kinematikfehler.....	326
F2299401, Ungültige Steuerungsnummer.....	326
F2299402, Ungültige Kinematiknummer.....	326
F2299403, Ungültiger Kommandotyp.....	326
F2299404, Kommando durch Kinematik nicht unterstützt.....	326
F2299405, Kommando in 'StandStill Incomplete' zurückgewiesen.....	326
F2299406, Kommando in 'Program Stopping' zurückgewiesen.....	326
F2299407, Kommando in 'StandStill Complete' zurückgewiesen.....	326
F2299408, Ungültige Kinematik-Kommandonummer.....	326
F2299409, Kommando in diesem Zustand nicht unterstützt.....	326
F229940A, Kommando in 'Group Moving' zurückgewiesen.....	327
F229940B, Kommando in 'Configuration' zurückgewiesen.....	327
F229940C, Kommando in 'Stopping' zurückgewiesen.....	327
F2299410, Reset bei aktivem 'ErrorStop'.....	327
F2299411, Kommando in 'Program Running' zurückgewiesen.....	327
F2299412, Fehler während der RCL-Programmanwahl.....	327
F2299413, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen.....	327
F2299414, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen.....	327
F2299415, Kommando wurde abgebrochen.....	328
F2299416, Umschaltung in den Zustand 'StandStill' nicht möglich.....	328
F2299417, RCL-Prozess existiert nicht.....	328
F2299501, Zwei SPS-Bewegungskommandos pro Motion-Zyklus nicht erlaubt.....	328

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F2299502, Kommando zurückgewiesen - Puffer voll.....	328
F2299503, Ungültiges Motion-Kommando.....	328
F2299505, Synchronisation auf mehrere Bänder nicht erlaubt.....	328
F2299506, Nicht unterstützte Überschleifart.....	328
F2299507, Ungültiger Überschleifmodus.....	329
F2299508, Ungültiges Koordinatensystem.....	329
F2299509, Bandkonfiguration zur Zeit nicht erlaubt.....	329
F2299510, Band nicht konfiguriert.....	329
F2299511, Band-Synchronisationsfehler.....	329
F2299512, Ungültige Band-Synchronisierart.....	329
F2299513, Ungültige Band-Fehlerreaktionsart.....	329
F2299514, Band-Startlänge ungültig.....	329
F2299515, Band-Startlänge größer Gesamtlänge.....	329
F2299516, Falscher PCS-Index.....	329
F2299517, Falsches Koordinatensystem ausgewählt.....	329
F2299518, TCP nicht im Bandarbeitsbereich.....	330
F2299532, Werte für relatives Absynchronisieren ungültig.....	330
F2299533, Kommandopuffer voll.....	330
F2299534, Transformation unterstützt Freiheitsgrad nicht.....	330
F2299537, Ungültiger Modulowert.....	330
F229953B, Lineares Band nicht translatorisch gewichtet.....	330
F229953C, Kreisscheibe nicht rotatorisch gewichtet.....	330
F229953D, Kinematik exzessive Lagesollwertdifferenz.....	331
F229953E, Zielpunkt der Bewegung außerhalb ACS-Softwareschalter.....	331
F229953F, Zielpunkt der Bewegung außerhalb MCS-Softwareschalter.....	331
F2299540, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 0.....	331
F2299541, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 1.....	331
F2299542, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 2.....	331
F2299543, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 3.....	331
F2299544, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 4.....	332
F2299545, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 5.....	332
F2299546, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 6.....	332
F2299547, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 7.....	332
F2299548, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 8.....	332
F2299549, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 9.....	332
F229954A, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 10.....	332
F229954B, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 11.....	332
F229954C, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 12.....	332
F229954D, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 13.....	332
F229954E, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 14.....	333
F229954F, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 15.....	333
F2299550, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 16.....	333
F2299551, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 17.....	333
F2299552, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 18.....	333
F2299553, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 19.....	333
F2299554, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 20.....	333

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F2299555, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 21.....	333
F2299556, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 22.....	333
F2299557, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 23.....	333
F2299558, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 24.....	334
F2299559, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 25.....	334
F229955A, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 26.....	334
F229955B, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 27.....	334
F229955C, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 28.....	334
F229955D, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 29.....	334
F229955E, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 30.....	334
F229955F, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 31.....	334
F2299560, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 0.....	334
F2299561, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 1.....	335
F2299562, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 2.....	335
F2299563, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 3.....	335
F2299564, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 4.....	335
F2299565, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 5.....	335
F2299566, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 6.....	335
F2299567, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 7.....	335
F2299568, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 8.....	335
F2299569, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 9.....	335
F229956A, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 10.....	335
F229956B, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 11.....	336
F229956C, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 12.....	336
F229956D, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 13.....	336
F229956E, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 14.....	336
F229956F, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 15.....	336
F2299570, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 16.....	336
F2299571, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 17.....	336
F2299572, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 18.....	336
F2299573, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 19.....	336
F2299574, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 20.....	336
F2299575, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 21.....	337
F2299576, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 22.....	337
F2299577, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 23.....	337
F2299578, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 24.....	337
F2299579, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 25.....	337
F229957A, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 26.....	337
F229957B, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 27.....	337
F229957C, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 28.....	337
F229957D, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 29.....	337
F229957E, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 30.....	337
F229957F, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 31.....	338
F2299580, Ungültige Fehlerreaktion.....	338
F22B0003, Kinematik existiert nicht.....	338
F22B0010, Fehler beim internen Konvertieren der RoCo-Parameter.....	338

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F22B0011, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 0.....	338
F22B0012, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 1.....	338
F22B0013, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 2.....	338
F22B0014, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 3.....	338
F22B0015, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 4.....	339
F22B0016, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 5.....	339
F22B0020, Transformation existiert nicht.....	339
F22B0021, Achswinkel außerhalb Definitionsbereich.....	339
F22B0022, Punkt kann durch Transformation nicht erreicht werden.....	339
F22B0023, In Schutzzone der Transformation.....	339
F22B0024, Achse hat falsche Wichtung für Transformation.....	339
F22B0025, Zu wenig Achsen für Transformation.....	339
F22B0026, Schutzzone existiert nicht.....	340
F22B0027, Typ der Schutzzone existiert nicht.....	340
F22E0000, Antriebsfehler (generische Achse).....	340
F2350066, Achsliste in K-0-0008 nicht lückenlos.....	340
F2350071, Gantry-Error: Maximaler Nachlauf überschritten.....	340
3.1.8 F5-Fehler, Steuerungsfehler.....	340
F5-Fehler, Fehlerreaktion.....	340
F50B0002, sercos Kommunikation unterbrochen.....	340
F50B0010, Hardware defekt.....	341
F50B0011, Nicht kompatibles sercos Gerät.....	341
F50D2000, Zwangshalt aktiviert.....	341
F5113002, Sollgeschwindigkeit zu hoch für Zykluszeit.....	341
F5180001, Illegale Leitachskombination.....	341
F5180005, Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel.....	342
F5180006, Zykluszeitüberschreitung Istwerterfassung.....	342
F5300001, Übertemperatur.....	343
F5300002, Spannungsversorgungsausfall.....	343
F5300100, RTOS Fehler auf PLS Funktionsmodul.....	344
F536000E, MLPI: Watchdog Fehler.....	344
3.1.9 F8-Fehler, Fataler Steuerungsfehler.....	344
F8-Fehler, Fehlerreaktion.....	344
F80B0004, Zweifacher AT Ausfall.....	344
F80B0015, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	345
F80B0016, Ungültige AT-Daten.....	345
F80B0017, Ausfall Consumer-Verbindung.....	345
F80B0018, Ausfall Producer-Verbindung.....	345
F80B0019, Consumer-Verbindung Timeout.....	346
F80B0162, Interner Steuerungsfehler.....	346
F80B0163, Interner Steuerungsfehler.....	346
F8200023, Kritische Temperatur erreicht, Prozessor wird angehalten.....	346
3.1.10 F9-Fehler, Fataler Systemfehler.....	347
F9-Fehler, Fehlerreaktion.....	347
F9010001, Standardobjekt auf falscher Adresse.....	347
F9010002, Speicherzuweisungsfehler, kein Speicher verfügbar.....	347

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F9010003, Ungültiger Funktionszeiger.....	347
F90B0012, sercos Interface Zeitüberwachung aufgetreten.....	347
F90B0020 bis F90B0028, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)	348
F90B0029, DRI, Fehler beim Laden der Firmware des CFL01.1-Q2-FPGA.....	348
F90B0030 bis F90B0124, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)	348
F90D1021, Fehler ReadParameter, kein Speicher.....	348
F90D1023, Fehler WriteParameter.....	348
F90D1024, Fehler WriteParameter, kein Speicher.....	348
F90D1032, Fehler beim Zugriff auf die Achsen (1).....	348
F90D1033, Fehler beim Zugriff auf die Achsen (2).....	349
F90D1038, Fehler beim Empfangen MessageQueue.....	349
F90D1039, Thread konnte nicht gestartet werden.....	349
F90D103A, Endlosschleife verlassen.....	349
F90D103D, Fehlerhafte Initialisierung der SPS.....	349
F90D1204, Kein Speicher.....	349
F90D1209, Kein Speicher.....	349
F9180002, Maximale Anzahl der Achsen überschritten.....	350
F9180003, Achse fehlerhaft registriert.....	350
F9180004, Unbekannter Moduswechsel gefordert.....	350
F9200016, PLC, Watchdog abgelaufen.....	350
F9200017, Hardware, Watchdog abgelaufen.....	350
F9200020, MK1, Watchdog abgelaufen.....	350
F9200021, MK2, Watchdog abgelaufen.....	350
F9200034, Kein freier Arbeitsspeicher (RAM) verfügbar.....	351
F9200035, Kein freier remanenter Speicher (NVRAM) verfügbar.....	351
F9220001, Ungültige Fehlerreaktion.....	351
F9220002, Fehler in der Achszustandsmaschine.....	351
F9240001, Exception, Divide Error.....	352
F9240002, Exception, Invalid Opcode.....	352
F9240003, Exception, Stack Fault.....	352
F9240004, Exception, General Protection Fault.....	352
F9240005, Exception, Page Fault.....	352
F9240006, Exception, Coprocessor Error.....	352
F9240007, Exception, Unknown Exception.....	352
F9240020, Zeitüberschreitung beim Senden der Message Queue.....	352
F9240021, Zeitüberschreitung beim Empfangen der Message Queue.....	353
F9240022, Nicht genügend Platz im Sendebuffer der Message Queue.....	353
F9240023, Nicht genügend Platz im Empfangsbuffer der Message Queue.....	353
F9240024, Fehler beim Senden der Message Queue.....	353
F9240025, Fehler beim Empfangen der Message Queue.....	353
F9240026, Fehlerreaktion nicht möglich.....	353
F9299519, JCS ist nicht gesetzt.....	353
F929951A, BCS ist nicht gesetzt.....	354
F929951B, WCS ist nicht gesetzt.....	354
F929951C, PCS ist nicht gesetzt.....	354
F929951D, Trafo-Manager nicht gesetzt.....	354

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F929951E, Preshape execute error.....	354
F929951F, Shape execute error.....	354
F9299520, Postshape execute error.....	354
F9299521, Bewegung bei diesem Kommando nicht erlaubt.....	354
F9299522, Robot nicht gesetzt.....	354
F9299523, Bandzeit nicht gesetzt.....	355
F9299524, Initialisierungsfehler Absynchronisation.....	355
F9299525, Ipo: Zykluszeit Null.....	355
F9299526, Ipo: Distanz kleiner Null.....	355
F9299527, Ipo: Zu viele Elemente.....	355
F92C0003, Schwerwiegender Transformationsfehler.....	355
F92C0007, Unzulässiger Koordinatensystemwechsel.....	355
F92C0023, HEAP-Überlauf.....	355
F92C0028, Unzulässiger Interpolationstyp.....	355
F92C0079, Ungültige Robot Control Konfiguration.....	356
F92C007D, Ungültiger Init-Mode.....	356
F92C00CC, Fehler bei Task-Suspend.....	356
F92C00CD, Fehler bei Anwendertask-Suspend.....	356
F92C00D4, Fehler bei PARALLEL_END.....	356
F92C00DD, Geräte-E/A, Exklusiv-Zugriff nicht sichergestellt.....	356
F92C00DE, Geräte-E/A, Fehler bei Exklusiv-Zugriff.....	356
F92C00E0, Dateikette nicht sequentiell.....	356
F92C00E1, Dateiverwaltungsfehler.....	356
F92C00E2, Dateiverwaltungsfehler bei Dateien-E/A.....	357
F92C00E3, Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil.....	357
F92C00E4, Dateiverwaltungsfehler bei Dateiverkettung.....	357
F92C00E7, Unzulässiger Schreibzugriff (Dateiende).....	357
F92C00E8, Unzulässiger Schreibzugriff (Zieladresse zu gross).....	357
F92C00E9, Dateiende überschritten.....	357
F92C00EB, Unzulässiger Mode bei Datei lesen.....	357
F92C00EC, Unzulässiger Mode bei Datei öffnen.....	357
F92C00ED, Fehler beim Allokieren.....	357
F92C00EE, Falscher Datei-Open-Mode beim Allokieren.....	358
F92C00F0, Falscher Steuermode bei Datei-Liste.....	358
F92C00F1, Falscher Steuermode beim Datei schliessen.....	358
F92C00F4, Dateikette nicht sequentiell.....	358
F92C0314, Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil.....	358
F92C0318, Datei Block-Status falsch.....	358
F92C0319, Datei nicht sequentialisiert.....	358
F92C043E, Fehlerhafte Absolutadresse im IRD-Programm.....	358
F92C0456, Schwerwiegender Fehler in PKT-Datei.....	359
F92C0ED8, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F92C0ED9, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F92C0EDA, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F92C0EDB, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F92C0EDC, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F92C0EDD, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F92C0EDE, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F92C0EDF, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F92C0EE0, Schwerwiegender DVW-Fehler, Compress-Fehler.....	360
F92C0EE1, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen.....	360
F92C0EE2, Schwerwiegender DVW-Fehler, Dateiattribut falsch.....	360
F92C0EE3, Schwerwiegender DVW-Fehler, ungültiger Block.....	360
F92C0EE4, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen.....	360
F92C0EE5, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei öffnen.....	360
F92C0EE6, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen.....	360
F92C0EE7, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei lesen.....	360
F92C0EE8, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei öffnen.....	360
F92C0EE9, Schwerwiegender DVW-Fehler.....	360
F9301000, Fehler beim Laden der PLS-Firmware.....	361
F93C0001, Ausnahmefehler beim Parsen der XML Konfiguration.....	361
3.2 sercos Fehler der XLC/MLC.....	361
3.2.1 Allgemeines zu sercos Fehlern.....	361
3.2.2 F0-Fehler, Nicht fatale Fehler.....	361
F02D0000, sercos: Kein Fehler im Service-Kanal.....	361
F02D0001, sercos: Service-Kanal nicht geöffnet.....	361
F02D0003, Max. Anzahl paralleler Parameteranfragen überschritten.....	361
F02D0007, Parameterzugriff auf entfernte Steuerungen verboten.....	362
F02D0008, DSH-Message Index außerhalb des gültigen Bereichs.....	362
F02D0009, sercos: Ungültiger Zugriff beim Schließen Service-Kanal.....	362
F02D00A0, sercos: Parameter Service, Kanal ist nicht geöffnet.....	362
F02D00B0, sercos: Parameter Element ist nicht vorhanden.....	362
F02D00C0, sercos: Ausgewählter Antrieb ist nicht vorhanden.....	362
F02D1001, sercos: Keine ID-Nummer.....	363
F02D1009, sercos: Ungültiger Zugriff auf Element 1.....	363
F02D2001, sercos: Kein Name.....	363
F02D2002, sercos: Übertragungsfehler, Name zu kurz.....	363
F02D2003, sercos: Übertragungsfehler, Name zu lang.....	363
F02D2004, sercos: Name kann nicht geändert werden (read only).....	363
F02D2005, sercos: Name ist zur Zeit schreibgeschützt.....	363
F02D3002, sercos: Übertragungsfehler, Attribut zu kurz.....	364
F02D3003, sercos: Übertragungsfehler, Attribut zu lang.....	364
F02D3004, sercos: Attribut kann nicht geändert werden (read only).....	364
F02D3005, sercos: Attribut ist zur Zeit schreibgeschützt.....	364
F02D4001, sercos: Keine UNIT.....	364
F02D4002, sercos: Übertragungsfehler, UNIT zu kurz.....	364
F02D4003, sercos: Übertragungsfehler, UNIT zu lang.....	364
F02D4004, sercos: UNIT kann nicht verändert werden (read only).....	364
F02D4005, sercos: UNIT ist zur Zeit schreibgeschützt.....	364
F02D5001, sercos: Kein Min-Wert.....	364
F02D5002, sercos: Übertragungsfehler, Min-Wert zu kurz.....	365
F02D5003, sercos: Übertragungsfehler, Min-Wert zu lang.....	365

Inhaltsverzeichnis

	Seite
F02D5004, sercos: Min-Wert kann nicht geändert werden (read only).....	365
F02D5005, sercos: Min-Wert ist zur Zeit schreibgeschützt.....	365
F02D6001, sercos: Kein Max-Wert.....	365
F02D6002, sercos: Übertragungsfehler, Max-Wert zu kurz.....	365
F02D6003, sercos: Übertragungsfehler, Max-Wert zu lang.....	365
F02D6004, sercos: Max-Wert kann nicht geändert werden (read only).....	365
F02D6005, sercos: Max-Wert ist zur Zeit schreibgeschützt.....	365
F02D7001, sercos: Kein Betriebsdatum.....	365
F02D7002, sercos: Übertragungsfehler, Betriebsdatum zu kurz.....	366
F02D7003, sercos: Übertragungsfehler, Betriebsdatum zu lang.....	366
F02D7004, sercos: Betriebsdatum nicht änderbar (read only).....	366
F02D7005, sercos: Betriebsdatum ist zur Zeit schreibgeschützt.....	366
F02D7006, sercos: Betriebsdatum ist kleiner als Min-Wert.....	366
F02D7007, sercos: Betriebsdatum ist größer als Max-Wert.....	366
F02D7008, sercos: Ungültiges Betriebsdatum.....	366
F02D7009, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (Passwort).....	366
F02D700A, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (zykl. konf.).....	366
F02D700B, sercos: Ungültige Adressierung (Datencontainer, Liste).....	366
F02D700C, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (anderweitig).....	367
F02D700D, sercos: Ungültige Gleitkommazahl.....	367
F02D700E, sercos: Reserviert.....	367
F02D700F, sercos: Betriebsdatum ist in OM schreibgeschützt.....	367
F02D7010, sercos: Befehlsfolge bereits aktiv.....	367
F02D7011, sercos: Befehlsfolge nicht unterbrechbar.....	367
F02D7012, sercos: Befehlsfolge zur Zeit nicht ausführbar.....	367
F02D7013, sercos: Befehlsfolge nicht ausführbar, Param. ungültig.....	367
F02D710C, sercos: Datum überschreitet max. Bereich.....	367
F02D8001, sercos: Zugriff zeitweise nicht möglich.....	367
F02D8096, sercos: Gerät deaktiviert.....	367
F02D8097, sercos: Gerät nicht vorhanden.....	368
 4 Service und Support.....	 369
 Index.....	 371

1 Zu dieser Dokumentation

1.1 Gültigkeit der Dokumentation

Diese Dokumentation dient der Beschreibung der Meldungen, Warnungen, Kommandofehler und Fehler der IndraLogic XLC / IndraMotion MLC in der Version 13VRS.

Die Dokumentation zeigt, wie der Anwender selbst Diagnosen produzieren und im Logbuch dokumentieren kann.

Zielgruppe *Die Dokumentation wendet sich an*

- Anlagenprogrammierer und -inbetriebnehmer
- Technologen und Prozessspezialisten
- Maschinenbediener, Instandhalter und Servicekräfte

Die Dokumentation unterstützt den Maschinenbediener und den Anlagenprogrammierer bei der Fehlerbehebung.

Erforderliche Qualifikationen: Person, die aufgrund ihrer fachlichen Ausbildung, Kenntnisse und Erfahrungen sowie Kenntnis der einschlägigen Normen und Bestimmungen die ihr übertragenen Arbeiten beurteilen und mögliche Gefahren erkennen kann.

Anwendungsphasen Die Dokumentation unterstützt den Anwender in den Phasen

- Engineering
- Inbetriebnahme
- Betrieb

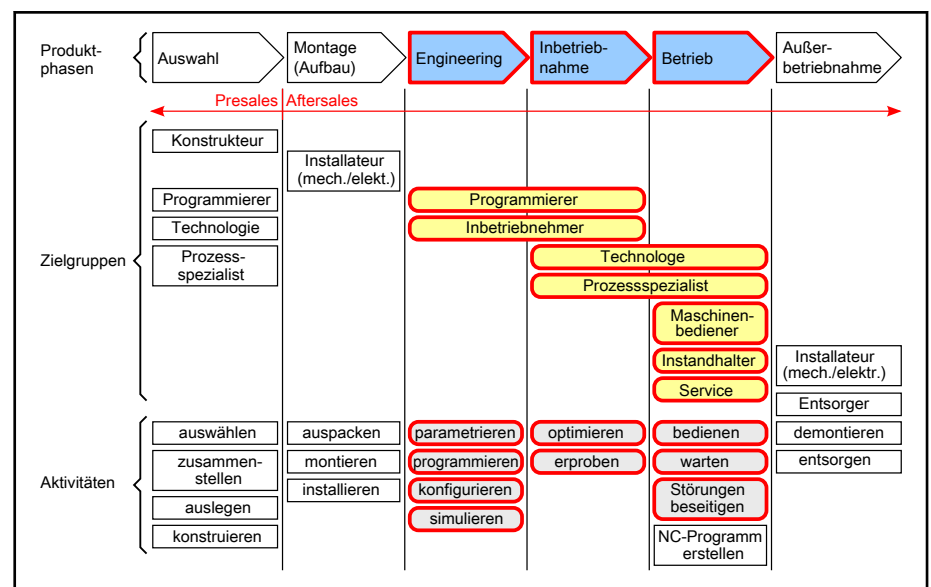


Abb. 1-1: Anwendungsphasen

1.2 Gliederung der Dokumentation

Der erste Teil des Dokuments enthält eine Beschreibung der Grundlagen des IndraLogic XLC / IndraMotion MLC-Diagnosesystems.

Die eigentlichen Diagnoselisten sind gegliedert nach

- [Diagnosen zu Fehlern, die den Hochlauf der Steuerung verhindern auf Seite 61](#)

Zu dieser Dokumentation

- [Meldungen auf Seite 61](#)
- [Warnungen auf Seite 92](#)
- [Kommandofehlern auf Seite 117](#)
- [F0-Fehlern auf Seite 120](#)
- [F1-Fehlern auf Seite 269](#)
- [F2-Fehlern auf Seite 296](#)
- [F5-Fehlern auf Seite 340](#)
- [F8-Fehlern auf Seite 344](#)
- [F9-Fehlern auf Seite 347](#)

Die Diagnosen zu [sercos Fehlern auf Seite 361](#) komplettieren das Dokument.

[Service und Support auf Seite 369](#) enthält Informationen zu unserem Kundendienst-Helpdesk.

1.3 Gebrauch der Sicherheitshinweise

1.3.1 Aufbau der Sicherheitshinweise

Die Sicherheitshinweise sind wie folgt aufgebaut:

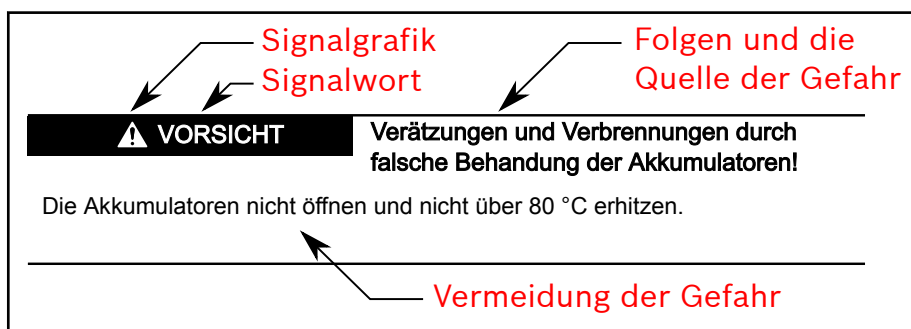


Abb. 1-2: Aufbau der Sicherheitshinweise

1.3.2 Erläuterung der Signalwörter und der Signalgrafik

Die Sicherheitshinweise in der vorliegenden Dokumentation beinhalten bestimmte Signalwörter (Gefahr, Warnung, Vorsicht, Hinweis) und gegebenenfalls eine Signalgrafik (nach ANSI Z535.6-2006).

Das Signalwort soll die Aufmerksamkeit auf den Sicherheitshinweis lenken und bezeichnet die Schwere der Gefährdung.

Die Signalgrafik (Warndreieck mit Ausrufezeichen), welche den Signalwörtern Gefahr, Warnung und Vorsicht vorangestellt wird, weist auf Gefährdungen für Personen hin.

GEFAHR

Bei Nichtbeachtung dieses Sicherheitshinweises **werden** Tod oder schwere Körperverletzung eintreten.

WARNUNG

Bei Nichtbeachtung dieses Sicherheitshinweises **können** Tod oder schwere Körperverletzung eintreten.

Zu dieser Dokumentation

⚠ VORSICHT

Bei Nichtbeachtung dieses Sicherheitshinweises können mittelschwere oder leichte Körperverletzung eintreten.

HINWEIS

Bei Nichtbeachtung dieses Sicherheitshinweises können Sachschäden eintreten.

Zu dieser Dokumentation

1.3.3 Verwendete Symbole

Fingerzeige werden wie folgt dargestellt:



Dies ist ein Hinweis.

Tipps werden wie folgt dargestellt:



Dies ist ein Tipp.

1.4 Erforderliche und ergänzende Dokumentationen

Dokumentationstitel mit Typenschlüssel und Materialnummer

IndraWorks		MLC	XLC
/36/	Rexroth IndraWorks 13VRS Software-Installation DOK-IWORKS-SOFTINS*V13-CORS-DE-P, R911336879 Die Dokumentation beschreibt den Installationsprozess von IndraWorks.	X	X
/5/	Rexroth IndraWorks 13VRS Engineering DOK-IWORKS-ENGINEE*V13-APRS-DE-P, R911336869 Diese Dokumentation beschreibt die Verwendung von IndraWorks, in das sich die Rexroth Engineering-Tools integrieren. Beschrieben werden das Arbeiten mit IndraWorks und die Bedienung der Oszilloskop-Funktion.	X	X
/20/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS Funktionsbeschreibung DOK-MLC***-FUNC****V13-APRS-DE-P, R911336294 Die Dokumentation dient der Beschreibung der Wizards, Kontextmenüs, Dialoge, Steuerungsinbetriebnahme, Gerätekonfiguration, Funktionalitäten der IndraMotion MLC.	X	
/20/	Rexroth IndraLogic XLC 13VRS Funktionsbeschreibung DOK-XLC***-FUNC****V13-APRS-DE-P, R911336351 Die Dokumentation dient der Beschreibung der Wizards, Kontextmenüs, Dialoge, Steuerungsinbetriebnahme, Gerätekonfiguration, Funktionalitäten der IndraLogic XLC.		X
/7/	Rexroth IndraWorks 13VRS CamBuilder DOK-IWORKS-CAMBUIL*V13-APRS-DE-P, R911336290 Diese Dokumentation dient zur Beschreibung der Grundlagen und der Bedienung des CamBuilder, des Werkzeugs zur Kurvenscheibenbearbeitung.	X	X
/37/	Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS Automation Interface DOK-XLCMLC-AUT*INT*V13-APRS-DE-P, R911336355 Diese Dokumentation beschreibt den skriptbasierten Zugriff auf IndraWorks-Projektdaten über die Schnittstelle des Automation Interfaces.	X	X
/38/	Rexroth IndraWorks 12VRS FDT-Container DOK-IWORKS-FDT*CON*V12-APRS-DE-P, R911334397 Diese Dokumentation beschreibt die FDT-Container-Funktionalität von IndraWorks. Beschrieben wird das Aktivieren der Funktionalität im Projekt und das Arbeiten mit DTMs.	X	X

Zu dieser Dokumentation

IndraWorks		MLC	XLC
/29/	Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS Projektkonvertierung DOK-XLCMLC-PROCONV*V13-APRS-DE-P, R911336365 Diese Dokumentation beschreibt die Projektkonvertierung von IndraLogic 04VRS und IndraMotion MLC04VRS auf IndraWorks Version 12 mit IndraLogic 2G. Es wird insbesondere auf die Änderungen im Bereich Motion und SPS eingegangen.	X	X
/28/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS Inbetriebnahme DOK-MLC***-STARTUP*V13-CORS-DE-P, R911336307 Das vorliegende Handbuch beschreibt die Inbetriebnahme- und Servicearbeitsschritte für das System IndraMotion MLC. Es beinhaltet Checklisten für häufig durchzuführende Arbeiten und eine ausführliche Beschreibung der Arbeitsschritte.	X	

Tab. 1-1: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

Motion		MLC	XLC
/23/	Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS PLCopen-Bibliotheken DOK-XLCMLC-FUNLIB**V13-LIRS-DE-P, R911336359 Diese Dokumentation beschreibt die Funktionsbausteine, Funktionen und Datentypen der Bibliotheken RIL_CommonTypes, ML_Base und ML_PLCopen für die IndraLogic XLC/IndraMotion MLC. Die Dokumentation enthält ferner die Fehlerreaktion der Bausteine.	X	X
/27/	Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS Generic Application Template DOK-XLCMLC-TF*GAT**V13-APRS-DE-P, R911336369 Dieses Handbuch stellt dem IndraLogic SPS-Programmierer ein strukturiertes Template, welches zum Hinzufügen und Bearbeiten des SPS-Programmiercodes verwendet werden kann, zur Verfügung. Beschrieben werden das Template selbst, der Template Wizard und Beispielapplikationen.	X	X
/31/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS RCL-Programmieranleitung DOK-MLC***-RCL*PRO*V13-APRS-DE-P, R911336296 Das vorliegende Handbuch informiert über die Robot-Control V1. Die Programmiersprache RCL (Robot Control Language) steht dabei im Vordergrund. Beschrieben werden die Programmstruktur, Variablen, Funktionen, Bewegungsanweisungen sowie die notwendigen Parameter des Systems.	X	
/32/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS Robot-Control V2 DOK-MLC***-ROCO***V13-RE01-DE-P, R911341034 Die Dokumentation informiert über die Robot-Control V2. Die Programmierung mittels PLCopen steht hierbei im Vordergrund. Beschrieben werden die Programmstruktur, Variablen, Funktionen, Bewegungsanweisungen sowie die notwendigen Parameter des Systems. Die Dokumentation enthält ferner die Beschreibung der Bibliothek ML_Robot.	X	
/21/	Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS Parameter DOK-XLCMLC-PARAM***V13-RERS-DE-P, R911336363 Diese Dokumentation beschreibt die Parameter der Systeme XLC/MLC, sowie das Wechselspiel zwischen Parametrieren und Programmieren. Beschrieben werden die Achs-Parameter, die Steuerungs-Parameter, die Kinematik-Parameter, die Messtaster- und die Nockenschaltwerks-Parameter.	X	X

Zu dieser Dokumentation

Motion		MLC	XLC
/10/	Rexroth IndraDrive Firmware für Antriebsregelgeräte MPH-, MPB-, MPD-, MPC-07 DOK-INDRV*-MP*-07VRS**-FKRS-DE-P, R911328669 Diese Dokumentation beschreibt alle funktionellen Eigenschaften der IndraDrive-Firmware in den Varianten MPH-07, MPB-07, MPD-07 und MPC-07.		
/11/	Rexroth IndraDrive MPx-17 Funktionen DOK-INDRV*-MP*-17VRS**-APRS-DE-P, R911331235 Diese Dokumentation beschreibt alle funktionellen Eigenschaften der IndraDrive-Firmware in den Varianten MPB-17, MPM-17, MPC-17 und MPE-17.		

Tab. 1-2: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

Feldbusse		MLC	XLC
/4/	Rexroth IndraWorks 13VRS Feldbusse DOK-IWORKS-FB*****V13-APRS-DE-P, R911336871 Diese Dokumentation dient der Beschreibung der unterstützten Feldbusse und ihrer Diagnose-Funktionsbausteine.	X	X
/4a/	Rexroth IndraWorks 13VRS Feldbus-Bibliotheken DOK-IWORKS-FB*LIB**V13-LIRS-DE-P, R911337856 Das vorliegende Handbuch beschreibt die Bibliotheken der Feldbusse: RIL_ProfibusDP_02, RIL_ProfibusDPSlave, RIL_ProfinetIO, RIL_ProfinetIODevice, RIL_EtherNetIPAdapter, RIL_MappingList, RIL_SERCOSIII, RIL_Inline, einschließlich deren Diagnosen, sowie die Fehlerreaktion der Bausteine.	X	X
/63/	sercos Systemhandbuch für I/O-Geräte DOK-CONTRL-ILS3*****-APRS-DE-P, R911333511 Diese Dokumentation beschreibt die Projektierung, Parametrierung, Inbetriebnahme und Diagnose von I/O-Geräten mit sercos Schnittstelle.	X	X

Tab. 1-3: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

HMI		MLC	XLC
/8/	Rexroth IndraWorks 13VRS HMI DOK-IWORKS-HMI*****V13-APRS-DE-P, R911336873 Diese Dokumentation beschreibt die Funktionen, die Konfiguration und die Bedienung der Bedienoberflächen IndraWorks HMI Engineering und IndraWorks HMI Operation.	X	X
/6/	Rexroth IndraWorks 13VRS WinStudio DOK-IWORKS-WINSTUD*V13-APRS-DE-P, R911336881 Diese Dokumentation beschreibt die Installation der Software, das Arbeiten mit WinStudio und das Erstellen und den Betrieb von Applikationen.	X	X
/50/	Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS HMI-Anbindung DOK-XLCMLC-HMI*****V13-APRS-DE-P, R911336361 Dieses Dokument beschreibt die von der IndraLogic XLC und IndraMotion MLC unterstützten Visualisierungssysteme sowie deren Anbindung.	X	X

Tab. 1-4: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

Zu dieser Dokumentation

SPS		MLC	XLC
/3/	Rexroth IndraWorks 13VRS IndraLogic 2G Programmieranleitung DOK-IWORKS-IL2GPRO*V13-APRS-DE-P, R911336875 Diese Dokumentation beschreibt das SPS-Programmierungswerkzeug IndraLogic 2G und seine Verwendung. Beschrieben werden die Basisverwendung, Erste Schritte, die Visualisierung, Menüpunkte und die Editoren.	X	X
/33/	Rexroth IndraWorks 13VRS Basis-Bibliotheken IndraLogic 2G DOK-IL*2G*-BASLIB**V13-LIRS-DE-P, R911336284 Das vorliegende Handbuch beschreibt die systemübergreifenden SPS-Bibliotheken.	X	X

Tab. 1-5: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

Technologie		MLC	XLC
/30/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS Technologie-Bibliotheken DOK-MLC***-TF*LIB**V13-LIRS-DE-P, R911336323 Diese Dokumentation beschreibt die Funktionsbausteine, Funktionen und Datentypen der Bibliotheken "ML_TechInterface.library", "ML_TechMotion.library", "RMB_TechCam.library" und "ML_TechBase.library" sowie Bibliotheken zur Wicklerfunktionalität, Registerreglerfunktionalität und Querschneiderfunktionalität.	X	
/60/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS RegisterControl (Bibliothek) DOK-MLC***-REGI*CO*V13-LIRS-DE-P, R911336305 Diese Dokumentation beschreibt die Ein- und Ausgänge der einzelnen Funktionsbausteine und gibt Hinweise für deren Verwendung.	X	
/62/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS RegisterControl (Anwendungsbeschreibung) DOK-MLC***-REGI*CO*V13-APRS-DE-P, R911336303 Dieses Dokument beschreibt die Anwendung der integrierten Registerregelung für eine Tiefdruckmaschine. Beschrieben werden die Komponenten des Markenstromsensors, die HMI-Anwendung und die Fehlerbehebung. Diese Anleitung dient dazu, die Registerregelung zu bedienen und auf Fehler zu reagieren sowie Diagnosen abzufragen. Die Zielgruppe für diese Dokumentation sind Maschineneinrichter und Maschinenbediener.	X	
/49/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS Anwendung Wicklerfunktionen DOK-MLC***-TF*WIND*V13-APRS-DE-P, R911336325 Diese anwendungsbezogene Systemdokumentation beschreibt die Anwendung der Wickler-Technologiefunktionen.	X	

Tab. 1-6: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

Hardware		MLC	XLC
/1/	Rexroth IndraControl L45/L65/L85 Steuerung DOK-CONTRL-ICL45L65L85-PRRS-DE-P, R911332115 Diese Dokumentation dient der Beschreibung der Steuerungen IndraControl L45/L65/L85.	X	X
/2/	Rexroth IndraControl L25 DOK-CONTRL-IC*L25*****-PRRS-DE-P, R911328473 Diese Dokumentation dient der Beschreibung der Steuerungen IndraControl L25.	X	X
/24/	Rexroth IndraControl Lxx 13VRS Funktionsmodule DOK-CONTRL-FM*LXX**V13-APRS-DE-P, R911336282 Diese Dokumentation dient der Beschreibung aller Funktionsmodule der Lxx Steuerungen inkl. Engineering und Diagnose.	X	X

Zu dieser Dokumentation

Hardware		MLC	XLC
/12/	Rexroth IndraDrive Antriebsregelgeräte MPx-02 bis MPx-07 DOK-INDRV*-GEN-**VRS**-PARS-DE-P, R911297316 Diese Dokumentation enthält die Beschreibung aller, in der Firmware für Antriebsregelgeräte der IndraDrive-Familie implementierten Parameter. Sie unterstützt die Parametrierung der Antriebsregelgeräte.		
/13/	Rexroth IndraDrive MPx-02 bis MPx-07 und HMV DOK-INDRV*-GEN-**VRS**-WARS-DE-P, R911297318 Diese Dokumentation enthält die Beschreibung aller in den folgenden Firmwares implementierten Diagnosen: - Antriebsregelgerät-Firmwares MPx-02 bis MPx-08 und - Firmwares der Versorgungsgeräte des Typs "HMV". Sie unterstützt den Maschinenbediener und den Anlagenprogrammierer bei der Fehlerbehebung.		
/35/	Rexroth IndraDrive Antriebsregelgeräte Steuerteile CSB01, CSH01, CDB01 DOK-INDRV*-CSH*****-PRRS-DE-P, R911295011 Diese Dokumentation ist eine Projektierungsbeschreibung zur Auswahl und Verwendung der Steuerteile CSB01, CDB01 und CSH01 für Antriebsregelgeräte der Produktfamilien Rexroth IndraDrive M und Rexroth IndraDrive C.		

Tab. 1-7: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

Diagnose und Service		MLC	XLC
/26/	Rexroth IndraWorks 13VRS IndraMotion Service Tool DOK-IWORKS-IMST****V13-RERS-DE-P, R911337706 Die Dokumentation beschreibt das IndraMotion Service Tool (IMST). Es ist ein webbasiertes Diagnosewerkzeug, das zum Zugriff auf die Steuerungssysteme IndraMotion MLC L25, L45 oder L65 sowie MLP über eine Ethernet-Hochgeschwindigkeitsverbindung dient. Das IMST ermöglicht OEMs, Endanwendern und Kundenbetreuern von überall auf ein System zuzugreifen und Ferndiagnosen zu stellen. Voraussetzung ist ein PC mit der Internet Explorer Version 6 oder 7.	X	X
/22/	Rexroth IndraLogic XLC IndraMotion MLC 13VRS Diagnosen DOK-XLCMLC-DIAG****V13-RERS-DE-P, R911336357 Diese Dokumentation enthält alle in den Steuerungssystemen IndraLogic XLC und IndraMotion MLC implementierten Steuerungsdiagnosen.	X	X

Tab. 1-8: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

Systemübersicht		MLC	XLC
/48/	Rexroth IndraMotion for Printing 13VRS Systemübersicht DOK-IM*PR*-SYSTEM**V13-PRRS-DE-P, R911336288 Das vorliegende Handbuch beschreibt das Produkt IndraMotion for Printing. Es stellt die Steuerungs-, Antriebs- und IO-Systeme vor und gibt eine Einführung in die Inbetriebnahme und Programmierung.	X	
/48/	Rexroth IndraMotion for Packaging 13VRS Systemübersicht DOK-IM*PA*-SYSTEM**V13-PRRS-DE-P, R911336286 Das vorliegende Handbuch beschreibt das Produkt IndraMotion for Packaging. Es stellt die Steuerungs-, Antriebs- und IO-Systeme vor und gibt eine Einführung in die Inbetriebnahme und Programmierung.	X	

Zu dieser Dokumentation

Systemübersicht		MLC	XLC
/9/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS Systemübersicht DOK-MLC***-SYSTEM**V13-PRRS-DE-P, R911336309 Diese Dokumentation stellt eine Übersicht der möglichen Hardware-/Softwarekomponenten des Automationssystems IndraMotion MLC in der genannten Version dar. Die Dokumentation dient als Auswahlhilfe zur Zusammenstellung eines Systems.	X	
/9/	Rexroth IndraLogic XLC 13VRS Systemübersicht DOK-XLC***-SYSTEM**V13-PRRS-DE-P, R911336353 Diese Dokumentation stellt eine Übersicht der möglichen Hardware-/Softwarekomponenten des Automationssystems IndraLogic XLC in der genannten Version dar. Die Dokumentation dient als Auswahlhilfe zur Zusammenstellung eines Systems.		X

Tab. 1-9: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

Erste Schritte		MLC	XLC
/25/	Rexroth IndraMotion MLC 13VRS Die ersten Schritte DOK-MLC***-F*STEP**V13-CORS-DE-P, R911336292 Diese Dokumentation beschreibt die "ersten Schritte" mit der IndraMotion MLC und RobotControl. Beschrieben werden die Hard- und Softwarevoraussetzungen und das Erstellen eines Projekts.	X	
/25/	Rexroth IndraLogic XLC 13VRS Die ersten Schritte DOK-XLC***-F*STEP**V13-CORS-DE-P, R911336349 Diese Dokumentation beschreibt die "ersten Schritte" mit der IndraLogic XLC. Beschrieben werden die Hard- und Softwarevoraussetzungen und das Erstellen eines Projekts.		X

Tab. 1-10: XLC/MLC-Dokumentationsübersicht

1.5 Bezeichnungen und Abkürzungen

Begriff	Erklärung
IndraLogic XLC	kompaktes SPS-System mit integrierter Motion-Funktionalität
IndraMotion MLC	kompaktes Motion-Logic-System mit Motion-, Robot- und Logic-Control-Funktionalität
IndraWorks Engineering Framework	Projektierungs- und Inbetriebnahmetool von Bosch Rexroth
IndraDrive	Antriebs-Steuergerät
HydraulicDrive	hydraulisches Antriebs-Steuergerät
SercosDrive	Antriebs-Steuergerät mit vereinfachter Parameterschnittstelle
Wizard	Assistent, der den Anwender durch mehrere Dialoge für eine ergonomische Dateneingabe führt
IEC	International Electrotechnical Commission (Normungsgremium für Elektrotechnik)
OEM	Original Equipment Manufacturer
Sercos	Sercos (SErial Realtime COmmunication System) interface ist eine weltweit genormte digitale Schnittstelle zur Kommunikation zwischen Steuerungen und Antrieben
XML	Die Extensible Markup Language (engl. für "erweiterbare Auszeichnungssprache"), abgekürzt XML, ist eine Auszeichnungssprache zur Darstellung hierarchisch strukturierter Daten in Form von Textdaten

Tab. 1-11: Verwendete Bezeichnungen und Abkürzungen

2 Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

2.1 Aufbau einer XLC/MLC-Diagnose

Eine XLC/MLC-Diagnose besteht aus einer 8stelligen Diagnosenummer, einem Diagnosetext, der mehrsprachig gehalten wird, und für einige ausgewählte Meldungen zusätzlich einem Klartext, der anstelle der Diagnosenummer zur Anzeige kommt.

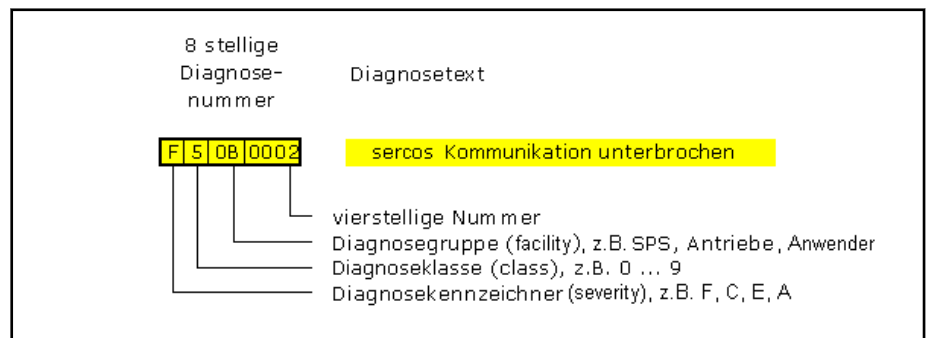


Abb. 2-1: Aufbau einer Diagnose

Diagnosekennzeichner

Zur Zeit werden vier unterschiedliche Kategorien (severity) unterstützt:

- F - Fehler (Error)
- C - Kommando-Fehler (Command Error)
- E - Warnung (Warning)
- A - Meldung (Message)

Die Schwere ist wie folgt definiert: **F > C > E > A**.



Klartextanzeigen haben die niedrigste Meldungspriorität (**A0**).

Schwere der Diagnose

Zur Zeit werden zehn Schweregrade (class) für das Steuerungssystem unterstützt:

F9 > ... > F1 > F0 ; C8 > ... > C1 > C0 ; E8 > ... > E0 ; A8 > ... > A0.

Aktuell nutzt das System selbst F9 ... F0, C0, E0 und A0.

Zusätzlich kann der Anwender (über die Funktionen ML_SetAxisDiagEntry bzw. ML_SetDiagEntry) neben Fehlern F8..F0, Warnungen E8...E0 auch Meldungen A8..A0 auslösen.

Nachstehende Tabelle zeigt für Fehler die unterschiedliche Bewertung der Fehlerklassen und die Fehlerreaktion:

	Beschreibung / Name	Fehlerreaktion
0	Nicht fataler Fehler	Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt, keine Fehlerreaktion.
1	Achsgruppenfehler	Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt, Wird durch eine zu einer Gruppe gehörende Achse ein Fehler der Schwere F2, Stillsetzung der Achse, ausgelöst, so geht aktuell diese Achse der Gruppe verloren, die Gruppe reagiert mit einem F1-Fehler, Stillsetzen aller Achsen der Gruppe.

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

	Beschreibung / Name	Fehlerreaktion
2	Achsfehler	Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt. Achse (oder Antrieb) wird bestmöglich stillgesetzt (Geschwindigkeit zu Null), alle anderen Achsen sind davon nicht betroffen.
3	Achsfehler	Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt. Achse (oder Antrieb) wird bestmöglich stillgesetzt (Momentenfreischaltung), alle anderen Achsen sind davon nicht betroffen.
4/5/6/7	Steuerungsfehler	Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt. Alle Achsen werden bestmöglich stillgesetzt.
8	Fataler Steuerungsfehler	Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt. Alle Achsen werden bestmöglich stillgesetzt.
9	Fataler Systemfehler Exception, undefinierte Systemzustände	Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt. Firmware arbeitet nicht mehr, Aufruf von FatalSystemErrorHandler(), keine Fehlerreaktion zum Antrieb, Momentenfreischaltung.

Tab. 2-1: Fehlerreaktion in Abhängigkeit von der "Fehlerklasse"

Reihenfolge der Anzeige

Es wird stets die schwerwiegendste Diagnose angezeigt. Wird diese quittiert - so rückt die nächst schwerwiegendste nach.

Diagnosegruppe

Sie gibt an - welche Komponente die Diagnose verursacht hat. (Nicht genannte Kombinationen sind für die zukünftige Verwendung freigehalten.)

Gruppe	Verursacher/ ErrorTable
00	IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebsfehler auf Seite 55 , IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebswarnungen auf Seite 55 / INDRV_TABLE
01...A9	MLC-Firmware, z.B. Virtuelle Achse , Fehlermeldungen auf Seite 56
2D	Sercos-Fehlermeldungen auf Seite 57 / SERCOS_TABLE
2E	SercosDrive, Pack Profile , Fehlermeldungen auf Seite 56
39	Meldungen des 3S Kernels
3A	Meldungen von BRC-Komponenten
3B	Anwenderdiagnosen, Übernahme von Diagnosen aus dem SPS-Programm ins Logbuch auf Seite 58
AA	GAT interner Fehler
AE	Applikationsfehler
B1..B9	Plugin Zusatzdiagnose
FB	Funktionsbaustein-Fehler

Tab. 2-2: Diagnosegruppen (Herkunft des Fehlers)

Eine Wichtung zwischen den Gruppen erfolgt nicht.

Nummer

Jeder Gruppe steht ein Nummernbereich zwischen 0000 ... FFFF zur Verfügung. Eine Wichtung erfolgt nicht.

2.2 Diagnosenummern und -texte im IndraControl L25/L45/L65-Display

Diagnosetexte und -nummern kommen über das IndraControl L25/L45/L65-Display der Steuerung zur Anzeige. Sie beschreiben den Hochlauf der Steue-

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

rung, zeigen den Zustand der Steuerung und dienen zur Fehleranzeige, blinkend als Fehlernummer oder alternierend bei Antriebsfehlern mit der Antriebsnummer.

Über die gleichzeitiges Drücken der Tastenkombination <Esc> und <Enter> für 8 Sekunden kann in den erweiterten Modus ("Advanced Mode") geschaltet werden. Dies ist nur für autorisiertes Personal zulässig! Dabei werden die im Bild unten orange dargestellten Funktionen freigeschaltet.

Zusätzlich besteht die Möglichkeit aus dem SPS-Programm heraus benutzer-spezifische Texte anzuzeigen. Diese überschreiben die Standardanzeige, werden jedoch auch durch Fehlermeldungen überschrieben.

Nachstehendes Bild zeigt die Möglichkeiten der Fehleranzeige am Beispiel der IndraMotion MLC:

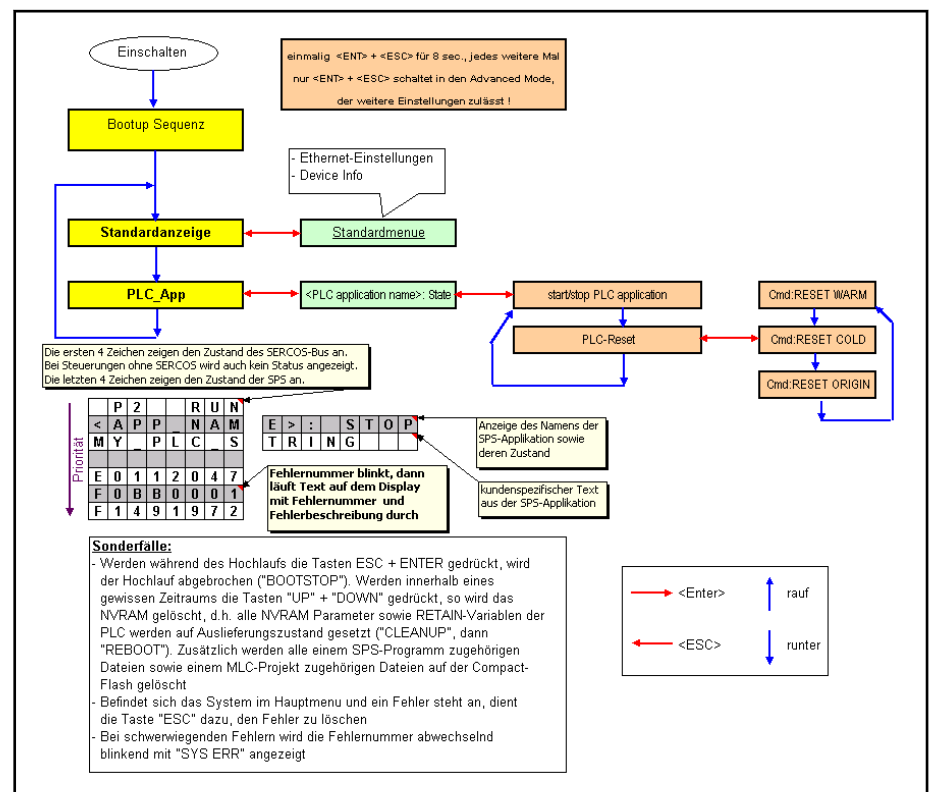


Abb. 2-2: Standardanzeige des Displays

Werden während des Hochlaufs die Tasten <Esc> + <Enter> gedrückt, wird der Hochlauf abgebrochen ("BOOTSTOP").

Werden innerhalb eines gewissen Zeitraums die Tasten <Up> + <Down> gedrückt, wird das nvRAM gelöscht, d.h. alle nvRAM Parameter sowie Retain-Variablen der PLC werden auf Auslieferungszustand gesetzt ("CLEANUP" dann "REBOOT").

Zusätzlich werden alle einem SPS-Programm zugehörigen Dateien sowie einem MLC-Projekt zugehörigen Dateien auf der Compact-Flash gelöscht.

Befindet sich das System im Hauptmenü und ein Fehler steht an, dient die Taste <Esc> dazu, den Fehler zu löschen.

Bei schwerwiegenden Fehlern wird die Fehlernummer abwechselnd blinkend mit "SYS ERR" angezeigt.

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

2.3 Diagnosenummern und -texte im "Fehler-/Diagnosespeicher", IndraWorks MLC/XLC

Das Dialogfenster "Fehler-/Diagnosespeicher" gibt einen Überblick über den Fehlerzustand der Steuerung und ihrer Antriebe. Das Dialogfenster wertet dazu das Logbuch der Steuerung aus. Der Zugriff erfolgt dabei über die unten beschriebenen Parameter. Fehlerspeicher / Logbuch sind als Stapel organisiert. Der aktuelle Status liegt als letzter oben auf, er hat den höchsten Index (oberste Zeile im Bild).

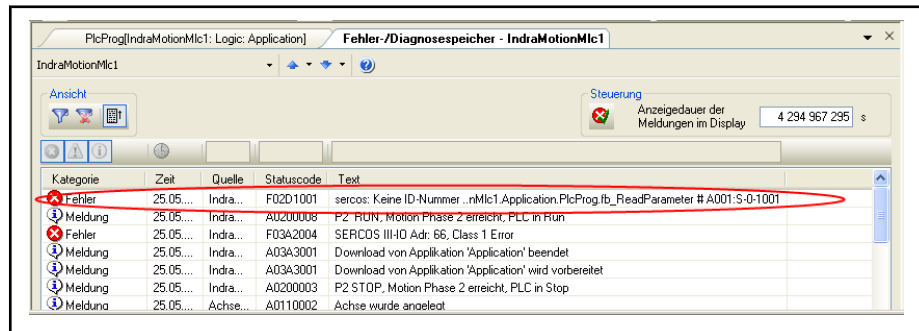


Abb. 2-3: Fehler-/Diagnosespeicher-Dialog aus der Funktionsbeschreibung zur IndraMotion MLC/XLC

Ein Doppelklick auf die gewünschte Zeile öffnet die <F1>-Hilfe zur entsprechenden Diagnose.

Fehlermeldungen von SPS-Funktionsbaustein-Instanzen werden analog zu Antriebsfehlern gleichfalls in den "Fehler-/Diagnosespeicher" eingetragen.

Dies betrifft Bausteine der Bibliotheken ML_PLCopen und ML_Robot.

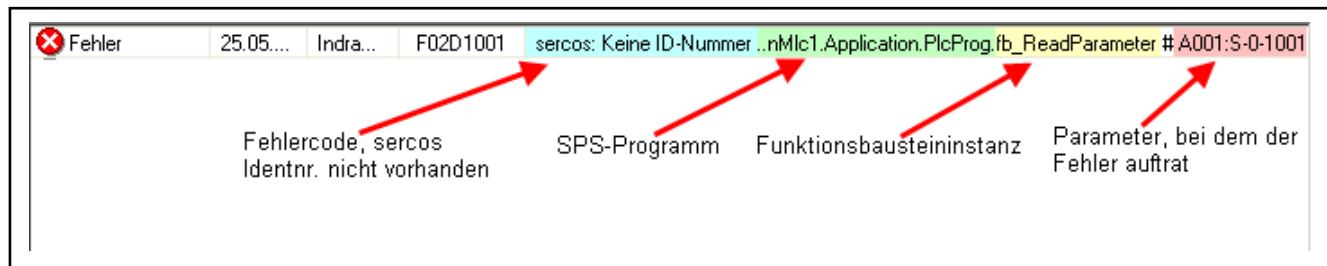


Abb. 2-4: Erweiterte Diagnosezeile bei Fehlermeldungen von SPS-Funktionsbaustein-Instanzen

- Als Quelle wird **IndraControl**, gefolgt vom achtstelligen Fehlercode angegeben.
Im Beispiel: **F02D1001**, sercos, keine ID-Nummer.
- Der darauf folgende Text enthält den Instanz-Pfad zum Fehlerverursacher. Da die Anzahl der Zeichen beschränkt ist, wird er gegebenenfalls mit "..." beginnend eingekürzt.
- Abhängig vom Verursacher werden Zusatzinformationen bereitgestellt. Die Zusatzinformationen werden durch eine Raute " #" separiert.
Die zugehörigen POU-Eingänge sind in kursiver Schrift in Klammern aufgeführt.

Bausteintypen und ihre Zusatzinformationen

- RD / WR Parameter** (MB_Read..., MB_Write..., MB_Command, MC_ReadActualPosition, MC_ReadAxisError, MB_Group...)

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

Achsadresse (AxisRef.AxisNo): Parameteridentnummer (ParameterNumber)

Bsp: "A002:S-0-0815"

Kann die Parameteridentnummer Typ (A, C, ...) nicht aufgelöst werden, so werden die Zusatzinformationen unformatiert als Wert dargestellt.

Bsp: "0x00900980.20037654"

- **Motion-POUs (MC_MoveAbsolute, MC_..., ML_OpenCyclic..., ML_ControlOn, ML_ControlOff, MB_Home, MB_Phasing..., ML_FlexProfile, MC_ReadStatus)**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo)

Bsp: "A042"

- **MB_ChangeCamData:**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo) | Kurventabelle (CamTableID) | Anzahl der Stützpunkte (NumberOfElements)

Bsp: "A001 | CamNo 2 | NofEle 42"

- **MB_ChangeMotionProfileStep:**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo) | Motion Profil (SetNumber) | Bewegungsschritt (StepNumber)

Bsp: "A001 | Set 1 | Step 5"

- **MB_ChangeMotionProfileSet:**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo) | Motion Profil (SetNumber) | Anzahl der Bewegungsschritte (NumberOfSteps)

Bsp: "A001 | Set 1 | NofStep 5"

- **MB_ChangeFlexProfileStep:**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo) | Flex Profil (SetNumber) | Bewegungsschritt (StepNumber)

Bsp: "A001 | Set 1 | Step 5"

- **MB_ChangeFlexProfileSet:**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo) | Flex Profil (SetNumber) | Anzahl der Bewegungsschritte (NumberOfSteps)

Bsp: "A001 | Set 1 | NofStep 5"

- **MB_ChangeFlexEventSet:**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo) | Flex Profil (SetNumber) | Anzahl der Events (NumberOfEvents)

Bsp: "A001 | Set 1 | NofEv 5"

- **ML_WriteCyclic...:**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo)

Bsp: "A001"

- **ML_ControlWriteActualData:**

Achsadresse (AxisRef.AxisNo)

Bsp: "A001"

2.4 Zugriff auf Diagnosen des "Fehler-/Diagnosespeicher" aus einem SPS-Programm

Mit Version 13V06 wurden die Zugriffsmöglichkeiten auf den Fehler-/Diagnosespeicher der IndraLogic XLC/ IndrMotion MLC erweitert.

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem



Verwenden Sie bitte je nach benötigten Informationen den Funktionsbaustein ML_ReadDiagLog oder die Funktion ML_GetDiagnosisLog.

ML_ReadDiagLog

Der Funktionsbaustein ML_ReadDiagLog, ML_Basexxx.library, liest aus dem Steuerungslogbuch ab dem in "FirstEntry" angegebenen Eintrag "NumEntries" Einträge aus und überträgt sie in das mit "LogbookAdr" vorgegebene Array.

Die Eingänge "FirstEntry" und "NumEntries" legen den zu lesenden Bereich des Logbuchs fest. Der neueste Eintrag hat dabei die Nummer 0. Das Logbuch kann bis zu 1000 Einträge speichern.

Informationen: ML_LOGBOOK.

ML_GetDiagnosisLog

Die Funktion ML_GetDiagnosisLog, ML_Basexxx.library, liest eine Anzahl von Diagnose-Logbuch-Einträgen ab dem "startIndex". Die gelesene Anzahl von Einträgen wird in "numberRead" zurückgegeben. Sind weniger als "data-Number" Einträge verfügbar, so wird nur diese Anzahl von Einträgen gelesen.

Informationen: ML_DIAGNOSIS_LOG.

2.5 Diagnosenummern im SPS-Programm

PLCopen-Funktionsbausteine verfügen über ein Fehlermanagement, welches Fehler mit einem 0/1-Übergang am Error-Bit anzeigt, durch einen Enum-Text am Ausgang ErrorID kurz erläutert und eine Detailbeschreibung über den ErrorIdent-Ausgang liefert.

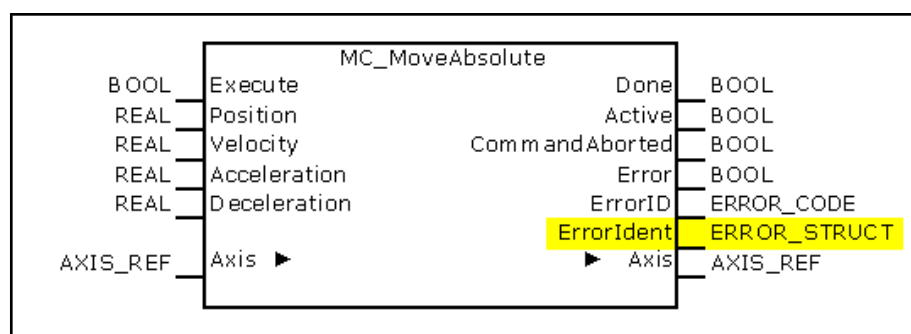


Abb. 2-5: Fehlermanagement am Beispiel des FBs MC_MoveAbsolute Programm:

```
(* Struktur zur Realisierung der Diagnose von Funktionsbaustein *)
TYPE ERROR_STRUCT :
STRUCT
    Table      : ERROR_TABLE; (* Additional diagnosis table *)
    Additional1 : DWORD;       (* Enthält die konkrete Fehlernummer (Diagnose) *)
    Additional2 : DWORD;       (* entsprechend der Tabelle. *)
END_STRUCT
END_TYPE
```

Als "Table"-Nummer kann jede der nachstehenden Tabellennummern angegeben werden.

Liste der Fehlertabellen

```
(* Enumeration of valid tables in additional information *)
TYPE ERROR_TABLE:
(
    NO_TABLE_USED      := 16#0000, (* reserved *)
    SERCOS_TABLE       := 16#0010, (* Sercos Error: Additional1 = Sercos Code *)
    MLD_TABLE          := 16#0020, (* Drive-based Motion - Logic *)
)
```


Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

```

MLC_TABLE      := 16#0030, (* Controller - based Motion - Logic      *)
MTX_TABLE      := 16#0040, (* CNC                      *)
MLP_TABLE      := 16#0050, (* PC - based Motion Logic   *)
PLC_TABLE      := 16#0060, (* PLC                      *)
INDRV_TABLE    := 16#0070, (* IndraDrive                 *)
DIAX_TABLE     := 16#0080, (* DIAX                     *)
ECO_TABLE      := 16#0090, (* EcoDrive                 *)
PB_DP_TABLE    := 16#0130, (* Profibus                 *)
DEVICENET_TABLE := 16#0140, (* DeviceNet                *)
ETHERNET_TABLE := 16#0150, (* EtherNet                 *)
ETHERNET_IP_TABLE := 16#0151, (* EtherNet/IP ODVA        *)
INTERBUS_TABLE := 16#0160, (* Interbus                 *)
F_RELATED_TABLE := 16#0170, (* function related         *)
CAN_TABLE      := 16#0180, (* CAN bus                  *)
INLINEIO_TABLE := 16#0190, (* Inline IOs               *)
PROFINETIO_TABLE := 16#0200, (* ProfinetIO, ProfinetIO Device *)

USER1_TABLE    := 16#1000, (* free User Table          *)
(* ...          *)
USER10_TABLE   := 16#1009 (* free User Table          *)
);
END_TYPE

```

2.6 Umsetzung der Diagnosemeldungen

2.6.1 IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebsfehler

Die Diagnose wird auf acht Stellen erweitert, und die Fehlerklasse 2 wird festgelegt (z.B.: E-Stop, als Fehlermeldung interpretiert: **F4034** ⇒ **F2004034**).

Fehlerklasse 2 legt die Fehlerreaktion der Steuerung fest, also Antrieb F4 und Steuerung F2:

- "Fehler-/Diagnosespeicher"-Eintrag wird generiert,
- Meldung wird am Display angezeigt,
- bestmögliches Stillsetzen der Achse.

In IndraWorks erscheint zusätzlich die Originalmeldung des Antriebs im Text.

Ort der Anzeige	Inhalt der Meldung
Antriebsmeldung S-0-0390	F4034
Antriebsdiagnose S-0-0095	Diagnosetext
Achsdiagnosemeldung A-0-0020	Diagnosetext aus S-0-0095
Achsdiagnosenummer A-0-0023	F2004034
L25/L45/L65-Display C-0-0626	Axis 1 F2004034
Fehlerreaktion	Klasse 2
IW-Text	"IndraDrive F4034"
Hilfe zu IW_Text (Doppelklick auf Zeile)	Diagnose zu IndraDrive

Tab. 2-3: Beispiel: IndraDrive-Fehler



IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebsfehler werden auch bei der "Berechnung auf der Steuerung" generiert.

2.6.2 IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebswarnungen

Die Diagnose wird auf acht Stellen erweitert und wird immer Klasse 0 eingesetzt (in der Steuerung gibt es nur eine Klasse für Warnungen (z.B.: E-Stop, als Warnung interpretiert: **E8034**).

- "Fehler-/Diagnosespeicher"-Eintrag wird generiert,

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

- Meldung wird am Display angezeigt,
- keine Antriebs-/ Achsfehlerreaktion von der Steuerung ausgelöst.

In IndraWorks erscheint zusätzlich die Originalmeldung des Antriebs im Text.

Ort der Anzeige	Inhalt der Meldung
Antriebsmeldung S-0-0390	E8034
Antriebsdiagnose S-0-0095	Diagnosetext
Achsdiagnosemeldung A-0-0020	Diagnosetext aus S-0-0095
Achsdiagnosenummer A-0-0023	E0008034
L25/L45/L65-Display C-0-0626	Axis 1 E0008034
Fehlerreaktion	Klasse 0
IW-Text	"IndraDrive E8034" + Diagnosetext aus S-0-0095
Hilfe zu IW_Text (Doppelklick auf Zeile)	Diagnose zu IndraDrive

Tab. 2-4: Beispiel: IndraDrive-Warnung



IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebswarnungen werden auch bei der "Berechnung auf der Steuerung" generiert.

2.6.3 Virtuelle Achse, Fehlermeldungen

Die Diagnose ist achtstellig und die Fehlerklasse stets 2 (z.B.: im IndraLogic ist MC_Stop aktiviert und danach MC_MoveVelocity gestartet):

- "Fehler-/Diagnosespeicher"-Eintrag wird generiert
- Meldung wird am Display angezeigt
- Bestmögliches Stillsetzen der Achse

In IW erscheint zusätzlich die Meldung aus der Datenbank im Text.

Ort der Anzeige	Inhalt der Meldung
Antriebsmeldung S-0-0390	entfällt
Achsdiagnosemeldung A-0-0020	"F229206"
Achsdiagnosenummer A-0-0023	F229206
L25/L45/L65-Display C-0-0626	Axis 2 F229206
Fehlerreaktion	Klasse 2
IW-Text	Virtuelle Achse F229206 "Kommando im Zustand 'Stopping' zurückgewiesen"
Hilfe zu IW_Text (Doppelklick)	Diagnose zu MLC

Tab. 2-5: Beispiel: Fehler einer virtuellen Achse

2.6.4 SercosDrive, Pack Profile, Fehlermeldungen

Die Diagnosen eines SercosDrives können nicht direkt ermittelt werden. Im Fehlerfall wird die Diagnose F22E0000 festgelegt.:

- "Fehler-/Diagnosespeicher"-Eintrag wird generiert
- Meldung wird am Display angezeigt
- Bestmögliches Stillsetzen der Achse

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

In IW erscheint zusätzlich die Originalmeldung des Antriebs im Text.

Ort der Anzeige	Inhalt der Meldung
Antriebsmeldung S-0-0390	entfällt
Achsdiagnosemeldung A-0-0020	"F22E0000"
Achsdiagnosenummer A-0-0023	F22E0000
L25/L45/L65-Display C-0-0626	Axis 3 F22E0000
Fehlerreaktion	Klasse 2
IW-Text	Antriebsfehler!
Hilfe zu IW_Text	Diagnose zu MLC

Tab. 2-6: Beispiel: Fehler einer Generischen Achse

Für eine konkrete Diagnose muss der Anwender die Diagnose-Werkzeug seines Antriebsherstellers benutzen.



Wird ein IndraDrive als SercosDrive betrieben, stehen nur die für SercosDrives üblichen Diagnosen zur Verfügung.

2.6.5 Sercos-Fehlermeldungen

Die vierstelligen Fehlermeldungen werden auf acht Stellen erweitert. Alle Meldungen erhalten Fehlerklasse 0 (z.B.: 1001 ⇒ F02D1001). Im IW-Logbuch wird der Originalfehler und der dazugehörige Text angezeigt (z.B.: MC_ReadParameter auf S-0-0200; Zugriff auf einen nicht existierenden Parameter).

Ort der Anzeige	Inhalt der Meldung
L25/L45/L65-Display C-0-0627	F02D1001
Fehlerreaktion	Klasse 0
IW-Text	Fehler 1001: ID-Nummer nicht vorhanden
Hilfe zu IW_Text	Diagnose zu MLC

Tab. 2-7: Beispiel: sercos Fehlermeldung

2.6.6 Kommando-Fehlermeldung

Die vierstelligen Kommando-Fehlermeldungen werden auf acht Stellen erweitert. Alle Meldungen erhalten Fehlerklasse 0 (z.B.: 0101 ⇒ C0280101). Im IW-Logbuch wird der Originalfehler und der dazugehörige Text angezeigt (C2C-C0101 - Parametersatz unvollständig/fehlerhaft).

Ort der Anzeige	Inhalt der Meldung
L25/L45/L65-Display C-0-0627	C0280101
Fehlerreaktion	Klasse 0
IW-Text	C2C-C0101 - Parametersatz unvollständig/fehlerhaft
Hilfe zu IW_Text	Diagnose zu MLC

Tab. 2-8: Beispiel: Kommando-Fehlermeldung

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

2.6.7 Anwenderdiagnosen, Übernahme von Diagnosen aus dem SPS-Programm ins Logbuch

	Dem Anwender stehen in der Bibliothek "ML_Base_xxx_yyy" nachstehende Funktionen zur Verfügung, mit denen er einen Diagnoseeintrag in das Logbuch der Steuerung veranlassen und bei Fehlern entsprechend der Klasse des Fehlers eine Fehlerreaktion erzeugen kann.
ML_SetAxisDiagEntry	Die Funktion "ML_SetAxisDiagEntry" bewirkt einen Eintrag in das Logbuch der Steuerung. Gleichzeitig kommt die Diagnose auf dem Display der Steuerung zur Anzeige. Die Diagnose kann eine Meldung oder Warnung sein, beide Arten unabhängig von der Klasse ohne Fehlerreaktion. Bei Fehlern wird durch das System zusätzlich eine Fehlerreaktion, Seite 49, entsprechend der Fehlerklasse ausgelöst. In Abhängigkeit von der Fehlerklasse wird die über den Eingang "Axis" referenzierte Achse (Antrieb) wie folgt beeinflusst: <i>Mögliche Fehlerklassen</i> • F03B.....: Nicht fataler Fehler, keine Fehlerreaktion, • F13B.....: Achsgruppenfehler, Stillsetzung der Achse und aller übrigen zur Achsgruppe gehörenden Achsen, • F23B...../F33B...../F43B.....: Achsfehler, die referenzierte Achse wird bestmöglich still gesetzt, • F53B...../F63B...../F73B.....: Steuerungsfehler, alle Achsen werden bestmöglich still gesetzt, • F83B.....: Fataler Steuerungsfehler, alle Achsen werden bestmöglich still gesetzt.  Die Funktion darf nicht zyklisch im SPS-Programm aufgerufen werden, da mit jedem Aufruf ein Eintrag in das Logbuch erfolgt und dieses überläuft!
ML_SetDiagEntry	Die Funktion "ML_SetDiagEntry" bewirkt einen Eintrag in das Logbuch der Steuerung. Gleichzeitig kommt die Diagnose auf dem Display der Steuerung zur Anzeige. Die Diagnose kann eine Meldung oder Warnung sein, beide Arten unabhängig von der Klasse ohne Fehlerreaktion. Bei Fehlern wird durch das System zusätzlich eine Fehlerreaktion, Seite 49, entsprechend der Fehlerklasse ausgelöst. <i>Sinnvolle Fehlerklassen</i> • F03B.....: Nicht fataler Fehler, keine Fehlerreaktion, • F53B...../F63B...../F73B.....: Steuerungsfehler, alle Achsen werden bestmöglich still gesetzt, • F83B.....: Fataler Steuerungsfehler, alle Achsen werden bestmöglich still gesetzt.  Die Funktion darf nicht zyklisch im SPS-Programm aufgerufen werden, da mit jedem Aufruf ein Eintrag in das Logbuch erfolgt und dieses überläuft!

2.7 Überblick: XLC/MLC-Diagnoseparameter

Nachstehende Parameter werden zu Diagnosezwecken verwendet:

Gerätestatus

C-0-0010, Versionsnummer, Hardware
C-0-0012, Versionsnummer, Firmware
C-0-0023, Systemstatus
C-0-0030, Steuerungsname
C-0-0031, Steuerungsadresse
C-0-0050, Systemzeit
C-0-0203, Engineering, Benutzername
C-0-0626, Diagnose

Erweiterter Gerätestatus

C-0-0010, Versionsnummer, Hardware
C-0-0011, Versionsnummer, PLC-Firmware
C-0-0012, Versionsnummer, Firmware
C-0-0013, Versionsnummer, BSP
C-0-0021, Hardware, Details
C-0-0022, Lokalbus, Konfiguration
C-0-0023, Systemstatus
C-0-0032, Seriennummer der Steuerung

Achsstatus

A-0-0002, Achsbezeichnung
A-0-0020, Achsdiagnosemeldung
A-0-0021, Achsstatus
A-0-0022, Erweiterter Achsstatus
A-0-0023, Achsdiagnosenummer
A-0-0100, Positionswert
S-0-0095, Diagnose
S-0-0390, Diagnose-Nummer

Fehlerlöschen

A-0-1030, Kommando: Alle Achsfehler löschen
C-0-1030, Kommando: Alle Steuerungsfehler löschen

Allgemeines zum XLC/MLC-Diagnosesystem

Fehler-/Diagnosespeicher

C-0-0620, Diagnosespeicher Index
C-0-0621, Diagnose, Indizierte Meldung
C-0-0622, Diagnose, Anzahl der Meldungen im Speicher
C-0-0623, Diagnose, Letzte Resetmeldung
C-0-0624, Diagnose, Absolute Indizes
C-0-0625, Diagnose, Displaymeldung
C-0-0626, Diagnose
C-0-0627, Diagnosenummer
C-0-0650, Diagnose, Statuswort
C-0-0660, Display, Anzeigedauer Meldungen

Ungültige Parameter

C-0-0111, Liste aller ungültigen C-Parameter
C-0-0626, Diagnose
zusätzlich für jede Achse benötigte Parameter
A-0-0011, Liste aller ungültigen A-Parameter
A-0-0014, Liste der fehlerhaft synchronisierten A-Parameter
zusätzlich für jede Reale und Geberachse benötigte Parameter
S-0-0021, IDN-Liste ungültige Betriebsdaten Phase 2
S-0-0022, IDN-Liste ungültige Betriebsdaten Phase 3
S-0-0390, Diagnose-Nummer

Zykluszeiten

C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert
C-0-0503, sercos Master, Zykluszeit
C-0-0410, Motion, Zykluszeit (Tcyc) Istwert
C-0-0412, Liste aktuelle Zeitschlitzmessungen
C-0-0413, Liste maximale Zeitschlitzmessungen
C-0-0414, Liste minimale Zeitschlitzmessungen
C-0-0420, Motion, Empfindlichkeit des Watchdogs
C-0-0421, Motion, Absoluter Fehlerzähler
C-0-0422, Motion, Anzahl aufeinanderfolgender Fehler
C-0-1050, Kommando: Rücksetzen Parameter C-0-0413 und C-0-0414
C-0-1052, Kommando: Rücksetzen Parameter C-0-0421 und C-0-0422

3 Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

3.1 Diagnosen der XLC/MLC

3.1.1 Diagnosen zu Fehlern, die den Hochlauf der Steuerung verhindern

Diagnosen zu Fehlern, die den Hochlauf der Steuerung verhindern, Allgemeines

Ein erfolgreicher Hochlauf der Steuerung kann aus unterschiedlichen Gründen verhindert werden, wobei eine der nachstehenden Diagnosemeldung auf dem Display der Steuerung ausgegeben wird:

Diagnosen, bei denen Sie selbst zur Problemlösung beitragen können:

- [UNSUPPHW, Seite 61](#), Firmwareversion auf der CF-Karte unterstützt diese Hardware nicht,
- [ERROR_IP, Seite 61](#), IP-Adresse bereits in dem Netzwerk verwendet,

Weitere Diagnosen, bei deren Problemlösung Sie der Support unterstützt:

- STARTERR
- BSP_ERR
- SPSMGERR
- ErrBSP
- ErrHwChg
- ErrFMCfg
- ErrArch

Bitte übermitteln Sie dabei zur Fehleranalyse die auf der User-Partition abgelegte Datei "BootLog.dat".

UNSUPPHW

Die Firmwareversion auf der CF-Karte unterstützt diese Hardware nicht.

Der Hochlauf der Steuerung wird deshalb abgebrochen.

Bitte stecken Sie eine CF-Karte mit einer für diese Hardware freigegebenen Firmwareversion.

ERROR_IP

Es wurde erkannt, dass die IP-Adresse bereits in dem Netzwerk verwendet wird.

Ursache:	Abhilfe:
Die IP des Engineering Interfaces befindet sich bereits im Netzwerk.	Ändern Sie die IP-Adresse der Steuerung (C-0-0200) oder die IP-Adresse des anderen Geräts im Netzwerk.
Die Steuerung befindet sich im C2C-Verbund und der Parameter "C-0-0031, Steuerungsadresse" ist auf zwei Steuerungen gleich eingestellt.	Ändern Sie den Parameter "C-0-0031 Steuerungsadresse" auf einer Steuerung.

Weitere Informationen zu dem Thema sind unter IP-Kommunikation zu finden.

3.1.2 Meldungen

Meldungen, Allgemeines

Eine Meldung besteht aus einer 8stelligen Diagnosenummer und einem Diagnosetext, der mehrsprachig gehalten wird, und für einige ausgewählte Mel-

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

dungen zusätzlich einem Klartext, der anstelle der Diagnosenummer zur Anzeige kommt.

Das erste Zeichen der Diagnosenummer einer Meldung ist ein "A", gefolgt von einer "0".

A00B0005, AntriebsmeldungAnzeige: **A00B0005**

Systemmeldung

Alternativ zu einem Fehler oder einer Warnung kann ein Antrieb eine Meldung auslösen.

Die Meldung ist ein einmaliger Vorgang, der nicht quittiert wird.

Eine Meldung wird am "C-0-0500, sercos Master, Konfiguration, Bit 0", und "C-0-0023, Systemstatus, Bit 24", erkannt, das Meldungsbit ist jeweils gesetzt.

Ursache: Mindestens ein Antrieb hat eine Meldung abgesetzt.

Abhilfe: Bei Antrieben aus eigener Herstellung erhalten Sie eine entsprechende Online-Hilfe. Bei Fremdantrieben nutzen Sie bitte die Dokumentation des Antriebs.

A00B0007, sercos Treiber: ZeroBit, Testbetrieb: Nullbitstrom

Anzeige: ZeroBit

Systemmeldung

Der Testbetrieb "Nullbitstrom" für die Antriebsschnittstelle sercos interface wurde im Parameter (C-0-0500) ausgewählt.

Ursache: Der Testbetrieb wurde im Parameter "C-0-0500, sercos Master, Konfiguration" ausgewählt.

Abhilfe: Den Parameter "C-0-0500, sercos Master, Konfiguration" entsprechend ändern.

A00B0008, sercos Treiber: LightOn, Testbetrieb: Dauerlicht an

Anzeige: LightOn

Systemmeldung

Der Testbetrieb "Dauerlicht an" für die Antriebsschnittstelle sercos interface wurde im Parameter (C-0-0500) ausgewählt.

Ursache: Der Testbetrieb wurde im Parameter "C-0-0500, sercos Master, Konfiguration" ausgewählt.

Abhilfe: Den Parameter "C-0-0500, sercos Master, Konfiguration" entsprechend ändern.

A00B0009, sercos Treiber: LightOff, Testbetrieb: Dauerlicht aus

Anzeige: LightOff

Systemmeldung

Der Testbetrieb "Dauerlicht aus" für die Antriebsschnittstelle sercos interface wurde im Parameter (C-0-0500) ausgewählt.

Ursache: Der Testbetrieb wurde im Parameter "C-0-0500, sercos Master, Konfiguration" ausgewählt.

Abhilfe: Den Parameter "C-0-0500, sercos Master, Konfiguration" entsprechend ändern.

A00B0020, Hardwareinitialisierung, Steuerung nicht abschalten

Anzeige: HW- INIT

Systemmeldung

Der onboard sercos III FPGA erhält ein Update. Während dieses Vorgangs darf auf keinen Fall die Spannungsversorgung der Steuerung abgeschaltet werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Die verwendete Firmware benötigt eine neuere Version des sercos III FPGAs. Dieser Vorgang wird nur einmalig nach einem Firmware- oder Hardwaretausch ausgeführt.

A00B0030, sercos: Modul aktiviert, Defaultzykluszeiten hergestellt

Anzeige: **A00B0030**

Systemmeldung

Ein im Parameter C-0-0040 als Führungskommunikation konfiguriertes sercos-Modul wurde aktiviert. Die Defaultwerte der Parameter C-0-0400 und C-0-0503 wurden geladen.

A00B0161, Sollwertübertragung fehlerhaft

Anzeige: **A00B0161**

Systemmeldung

Fehler in der zyklischen Datenübertragung.

Ursache: Die Sollwerte in den MDT-Telegrammen konnten den Slaves nicht konsistent übermittelt werden.

Lösung: sercos Zykluszeit erhöhen.

Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

A00C0001, BOOT END, Booten der Steuerung beendet

Anzeige: BOOT END

Systemmeldung

Der Hochlauf der Steuerung wurde erfolgreich beendet. Es erfolgt die Umschaltung in die Zielhochlaufphase "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus".

A00C0002, ErrClear, Fehler gelöscht

Anzeige: ErrClear

Systemmeldung

Das Kommando zum Löschen des Fehlers wurde erfolgreich ausgeführt.

Ein aktiver Fehler geht in Abhängigkeit, ob die Ursache des Fehlers noch existiert oder nicht, über nach

- Fehler passiv, die Ursache existiert noch,
- Fehler zurückgesetzt, die Ursache existiert nicht mehr.

A00C0003, BOOTWAIT, Einschaltverzögerung aktiv

Anzeige: BOOTWAIT

Systemmeldung

Der Hochlauf der Steuerung wird um den im Parameter "C-0-0060, Einschaltverzögerungszeit" angegebenen Wert verzögert.

A00C0004, Firmwareversion:

Anzeige: **A00C0004**

Systemmeldung

Es wird die aktuell auf der Steuerung gestartete Firmwareversion angezeigt. Die komplette Meldung wird dynamisch beim Booten der Steuerung erstellt.

A00D0001, Warnung

Anzeige: **A00D0001**

Systemmeldung

Das Laufzeitsystem der SPS hat eine Warnung ausgegeben. Diese wird in einer Dialogbox ausgegeben.

Ursache: Siehe Dialogbox.

Lösung: Siehe Dialogbox.

A00D0002, Info

Anzeige: **A00D0002**

Systemmeldung

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Das Laufzeitsystem der SPS hat eine Warnung ausgegeben. Diese wird in einer Dialogbox ausgegeben.

Ursache: Siehe Dialogbox.

Lösung: Siehe Dialogbox.

A00D0010, Anwendertask, Taskzeitüberwachung fehlgeschlagen

Anzeige: [A00D0010](#)

Systemmeldung

Der Software Watchdog der IEC-Task ist abgelaufen.

Ursache: Die IEC-Task wurde nicht innerhalb der festgelegten Zeit beendet.

Lösung: Erhöhen Sie die Task-Zykluszeit oder verkleinern Sie das (die) IEC-Programm(e) der betroffenen IEC-Task.

A00D0011, Hardware-Überwachung fehlgeschlagen

Anzeige: [A00D0011](#)

Systemmeldung

Der Hardware-Watchdog ist abgelaufen.

Ursache: Der Hardware-Watchdog ist abgelaufen.

Lösung: Steuerung aus- und wieder einschalten. Sollte der Fehler wiederholt auftreten, so informieren Sie bitte den Kundendienst.

A00D0012, Busfehler

Anzeige: [A00D0012](#)

Systemmeldung

Ursache: Im IEC-Programm wurde auf eine ungültige Adresse zugegriffen.

Lösung: Mehr Informationen finden Sie im Aufrufbaum.

A00D0013, Prüfsummenfehler

Anzeige: [A00D0013](#)

Systemmeldung

Fehler bzgl. der Checksumme nach Programm-Download.

Ursache: Dieser Fehler könnte ausgelöst worden sein durch

- einen fehlerhaften Datentransfer oder
- ein korruptes Dateisystem.

Lösung: Wiederholen Sie bitte das Download.

A00D0014, Feldbusfehler

Anzeige: [A00D0014](#)

Systemmeldung

Dieser Fehler kann verschiedene Ursachen haben. Diese werden durch den Fehlertext in der IndraLogic-Programmieroberfläche angezeigt.

Ursache	Abhilfe
"Error loading IO drivers!": Mindestens ein konfigurierter IO-Treiber konnte nicht geladen werden.	Benachrichtigen Sie den Kundendienst.
"Error init IO-Driver!"	Benachrichtigen Sie den Kundendienst.
"Error in Configuration Data!"	Benachrichtigen Sie den Kundendienst.

A00D0015, I/O-Aktualisierung fehlgeschlagen

Anzeige: [A00D0015](#)

Systemmeldung

I/O-Aktualisierung fehlgeschlagen.

Ursache: Ein Feldbustreiber verursachte einen internen Fehler.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Prüfen, ob im Projekt konfigurierte und nicht konfigurierte IOs verwendet sind, und die Adressprüfung ausgeschaltet ist. Adressprüfung ggf. einschalten.

A00D0016, Zykluszeit überschritten

Anzeige: [A00D0016](#) Systemmeldung

Dieser Fehler tritt in der aktuellen Runtime nicht auf.

Ursache: -

Lösung: -

A00D0017, Zu wenig Programmspeicher

Anzeige: [A00D0017](#) Systemmeldung

Online-Change-Code ist zu groß.

Ursache: Speicherplatz auf der Steuerung ist bei Online-Änderungen begrenzt.

Lösung: Wiederholen Sie bitte das Download.

A00D0018, Online-Change nicht möglich

Anzeige: [A00D0018](#) Systemmeldung

Ursache: Die Referenzen einer externen Bibliothek konnten nicht aufgelöst werden.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass das installierte Target und die verwendete Firmware der Steuerung zusammenpassen.

A00D0019, Zu wenig Programmspeicher

Anzeige: [A00D0019](#) Systemmeldung

Ursache: Der Programmdownload wurde durch kundenspezifische Anpassung verweigert.

Lösung: Folgen Sie den Anweisungen in der Dialogbox.

A00D001A, Bootprojekt nicht ladbar, Retainvar. nicht relozierbar

Anzeige: [A00D001A](#) Systemmeldung

Ursache: Das Bootprojekt konnte nicht geladen werden, weil die Retain-Variablen nicht zurückgesetzt werden konnten.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung aus und ein. Sollte der Fehler erneut auftreten, so informieren Sie den Kundendienst.

A00D001B, Bootprojekt wurde nicht geladen

Anzeige: [A00D001B](#) Systemmeldung

Ursache: Eventuell ist das Dateisystem korrupt.

Lösung: Erzeugen Sie bitte ein neues Bootprojekt und laden es in die Steuerung.

A00D001C, Systemspeicher sehr niedrig (Speicherloch)

Anzeige: [A00D001C](#) Systemmeldung

Ursache: Aufgrund eines Speicherloches ist der freie Systemspeicher sehr gering.

Lösung: Booten Sie die Steuerung bitte neu.

A00D001D, Retainspeicher korrupt/ kann nicht gemappt werden

Anzeige: [A00D001D](#) Systemmeldung

Ursache: Der Retainspeicher ist korrupt oder kann nicht gemappt werden.

Lösung: Verständigen Sie bitte den Kundendienst.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

A00D001E, Bootprojekt verursachte einen Fehler nach dem LadenAnzeige: **A00D001E**

Systemmeldung

Das Bootprojekt konnte geladen werden, hat aber danach einen Systemabsturz verursacht.

Ursache: In der Applikation ist ein Fehler.

Lösung: Beheben Sie den Fehler in der Applikation, und erzeugen Sie danach ein neues Bootprojekt.

A00D001F, Nicht genügend Speicher für die Target-VisualisierungAnzeige: **A00D001F**

Systemmeldung

Ursache: Es steht nicht genügend Speicher für die Targetvisualisierung zur Verfügung.

Lösung: Kein Text vorhanden.

A00D0020, Nicht genügend Speicher für die KonfigurationAnzeige: **A00D0020**

Systemmeldung

Ursache: Es steht nicht genügend Speicher für die Konfiguration zur Verfügung.

Lösung: Kein Text vorhanden.

A00D0021, Target-Id (Bootprojekt) passt nicht zum aktuellen TargetAnzeige: **A00D0021**

Systemmeldung

Ursache: Die Zielsystemeinstellung des Bootprojekts passt nicht zum aktuellen Zielsystem.

Lösung: Stellen Sie bitte ein passendes Zielsystem ein.

A00D0022, Fehler bei der TaskbehandlungAnzeige: **A00D0022**

Systemmeldung

Ursache: Es ist ein Fehler in der Taskverwaltung aufgetreten.

Lösung: Booten Sie ihr System neu und benachrichtigen Sie bitte den Kundendienst, wenn der Fehler erneut auftritt.

A00D0023, Checksummenfehler bei Übertragung der DateiAnzeige: **A00D0023**

Systemmeldung

Ursache: Es ist entweder ein Dateiübertragungsfehler aufgetreten oder das Dateisystem ist korrupt.

Lösung: Übertragen Sie die Datei erneut. Sollte der Fehler wieder auftreten informieren Sie bitte den Kundendienst.

A00D0024, Retaindaten passen nicht zum BootprojektAnzeige: **A00D0024**

Systemmeldung

Ursache: Die Kennung der Retaindaten passen nicht zur Kennung des Bootprojektes.

Lösung: Übertragen Sie die Datei erneut. Sollte der Fehler wieder auftreten, informieren Sie bitte den Kundendienst.

A00D0025, Erzeugung eines Tasks ist fehlgeschlagenAnzeige: **A00D0025**

Systemmeldung

Ursache: Bei der Erzeugung einer IEC-Task ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Übertragen oder laden Sie ihr SPS-Programm neu. Sollte der Fehler wieder auftreten, informieren Sie bitte den Kundendienst.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

A00D0026, Task konnte nicht beendet werden

Anzeige: [A00D0026](#)

Systemmeldung

Ursache: Beim Stoppen der SPS konnte die IEC-Task nicht innerhalb eines festgelegten Timeouts gestoppt werden und wurde deshalb suspendiert.

Lösung: Sollte der Fehler erneut auftreten, informieren Sie bitte den Kundendienst.

A00D0030, Erstellen des Bootprojekts abgeschlossen

Anzeige: [A00D0030](#)

Systemmeldung

Kurztext: Das Erstellen des Bootprojekts wurde erfolgreich abgeschlossen.

A00D0050, Ungültige Anweisung

Anzeige: [A00D0050](#)

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0051, Zugriffsverletzung

Anzeige: [A00D0051](#)

Systemmeldung

Ursache: Es wurde auf einen ungültigen Speicherbereich zugegriffen.

Lösung: Überprüfen Sie ihr SPS-Programm auf die Verwendung von Pointern und Arrayzugriffen. Binden Sie ggf. die Bibliothek RIL_CheckRtv.Lib ein.



Diese Bibliothek benötigt Laufzeit, so dass die Zykluszeit der Tasks ansteigt. Weitere Informationen sind in der Beschreibung dieser Bibliothek enthalten.

A00D0052, Privilegierte Anweisung

Anzeige: [A00D0052](#)

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0053, Seitenfehler

Anzeige: [A00D0053](#)

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0054, Stacküberlauf

Anzeige: [A00D0054](#)

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0055, Ungültige Disposition

Anzeige: [A00D0055](#)

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0056, Ungültige Zugriffskennung

Anzeige: [A00D0056](#)

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0057, Zugriff auf geschützte Seite

Anzeige: **A00D0057**

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0058, Doppelfehler

Anzeige: **A00D0058**

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0059, Ungültiger Opcode

Anzeige: **A00D0059**

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.

Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0100, Zugriff auf ungerade Adresse

Anzeige: **A00D0100**

Systemmeldung

Ursache: Der Zugriff mittels Pointer wurde auf eine unzulässige Adresse durchgeführt.

Lösung: Überprüfen Sie ihr SPS-Programm auf Verwendung von Pointern. Binden Sie ggf. die Bibliothek RIL_CheckRtv.Lib ein.



Diese Bibliothek benötigt Laufzeit, so dass die Zykluszeit der Tasks ansteigt. Weitere Informationen sind in der Beschreibung dieser Bibliothek enthalten.

A00D0101, Arraygrenze überschritten

Anzeige: **A00D0101**

Systemmeldung

Ursache: Der Index eines Arrays wurde überschritten.

Lösung: Überprüfen Sie ihr SPS-Programm auf Verwendung von Arrayzugriffen. Binden Sie ggf. die Bibliothek RIL_CheckRtv.Lib ein.



Diese Bibliothek benötigt Laufzeit, so daß die Zykluszeit der Tasks ansteigt. Weitere Informationen sind in der Beschreibung dieser Bibliothek enthalten.

A00D0102, Division durch Null

Anzeige: **A00D0102**

Systemmeldung

Ursache: Im SPS-Programm wurde eine Divison durch Null programmiert.

Lösung: Überprüfen Sie Ihr SPS-Programm bezüglich der Divison. Binden Sie ggf. die Bibliothek RIL_CheckRtv.Lib ein.



Diese Bibliothek benötigt Laufzeit, so dass die Zykluszeit der Tasks ansteigt. Weitere Informationen sind in der Beschreibung dieser Bibliothek enthalten.

A00D0103, Überlauf

Anzeige: **A00D0103**

Systemmeldung

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.
Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0104, Nicht übergehbare Ausnahme

Anzeige: [A00D0104](#) Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.
Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0150, Gleitkommaeinheit: Allgemeiner Fehler

Anzeige: [A00D0150](#) Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.
Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0151, Gleitkommaeinheit: Nicht normalisierter Operand

Anzeige: [A00D0151](#) Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.
Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0152, Gleitkommaeinheit: Division durch Null

Anzeige: [A00D0152](#) Systemmeldung

Ursache: Im IEC-Programm wurde eine Division durch Null ((L)REAL) durchgeführt.

Lösung: Überprüfen Sie ihr SPS-Programm auf eine Division durch Null (Type (L)REAL). Binden Sie ggf. die Bibliothek RIL_CheckRtv.Lib ein.



Diese Bibliothek benötigt Laufzeit, so dass die Zykluszeit der Tasks ansteigt. Weitere Informationen in der Beschreibung dieser Bibliothek enthalten.

A00D0153, Gleitkommaeinheit: Ungenaueres Ergebnis

Anzeige: [A00D0153](#) Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.
Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0154, Gleitkommaeinheit: Ungültige Anweisung

Anzeige: [A00D0154](#) Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.
Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0155, Gleitkommaeinheit: Überlauf

Anzeige: [A00D0155](#) Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.
Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

A00D0156, Gleitkommaeinheit: Stacküberprüfung fehlgeschlagen

Anzeige: [A00D0156](#) Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.
Lösung: Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

A00D0157, Gleitkommaeinheit: UnterlaufAnzeige: [A00D0157](#)

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.**Lösung:** Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.**A00D0158, Spezifische Diagnose des Knotens**Anzeige: [A00D0158](#)

Systemmeldung

Ursache: Das Programmiersystem hat ein fehlerhaftes Kompilat erzeugt.**Lösung:** Senden Sie bitte die Archivdatei an den Kundendienst.**A00D07D0, Fataler Fehler Kommunikation**Anzeige: [A00D07D0](#)

Systemmeldung

Ursache Es ist ein fataler Fehler in der Kommunikation aufgetreten.**Lösung** Schalten Sie die Steuerung aus und ein.

Sollte dieser Fehler erneut auftreten, so benachrichtigen Sie den Kundendienst.

A00D07D1, Fataler Fehler SemaphorenAnzeige: [A00D07D1](#)

Systemmeldung

Ursache In der Verwaltung der Semaphoren ist ein Fehler aufgetreten.**Lösung** Schalten Sie die Steuerung aus und ein. Sollte der Fehler erneut auftreten, so verständigen Sie bitte den Kundendienst.**A00D07D2, Fataler Fehler Speicherverwaltung**Anzeige: [A00D07D2](#)

Systemmeldung

Ursache In der Speicherverwaltung ist ein Fehler aufgetreten.**Lösung** Schalten Sie die Steuerung aus und ein. Sollte der Fehler erneut auftreten, so verständigen Sie bitte den Kundendienst.**A00D07D3, Fehlerhafte Rexroth-Inline-Konfiguration ab Knotennummer**Anzeige: [A00D07D3](#)

Systemmeldung

Die mit IndraWorks projektierte Konfiguration stimmt nicht mit der tatsächlichen Konfiguration eines Feldbusses überein.

Um welchen Feldbus es sich handelt, wird in der Programmieroberfläche IndraLogic angezeigt, wenn das Programm geladen wird.

Ursache	Abhilfe
Die in IndraWorks projektierte Konfiguration ist falsch.	Die projektierte Konfiguration des Inline-IO-Busses korrigieren und in die Steuerung laden.
An der Steuerung sind falsche Inline-Module gesteckt.	Steuerung ausschalten und die richtigen Inline-Module an die Steuerung stecken.

A00D07D4, Datei nicht geschrieben ()Anzeige: [A00D07D4](#)

Systemmeldung

Datei konnte nicht geschrieben werden.

Das in der Programmieroberfläche IndraLogic erschienene Fehlerfenster zeigt den Namen der Datei an, die nicht geschrieben werden konnte.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache	Abhilfe
Die Speicherkarte ist voll.	Löschen Sie nicht benötigte Dateien von der Speicherkarte.

A00D07E3, SPS kann bei Fehler nicht gestartet werden: RESET

Anzeige: [A00D07E3](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

Ursache: Der Neustart des SPS-Projektes setzt ein Rücksetzen der SPS voraus. Wird versucht, anstelle des Steuerungsresets die SPS zu starten, wird dieser Fehler erzeugt.



Ein erneuter Versuch des Neustarts der SPS ohne Rücksetzen wird mit einem Laufzeitfehler 2039 und dem gleichen Fehlertext zurückgewiesen.

Die Fehlermeldung 2019 (bzw. 16#7E3) und 2039 (bzw. 16#7F7) wechseln einander ab, sofern keine weitere Fehlermeldung auftritt.

Lösung: Führen Sie bitte ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut.

A00D07E4, Array-Grenze unterschritten: RESET

Anzeige: [A00D07E4](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Es wird mit einem unzulässig kleinen Index auf ein Array zugegriffen.

Programm:

```
Declaration:
  x: BOOL;
  Fehlerarray: Array [1..100] of BOOL;
Implementation:
  LD x
  ST Fehlerarray[0];
```

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07E5, Array-Grenze überschritten: RESET

Anzeige: [A00D07E5](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

rarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Es wird mit einem unzulässig großen Index auf ein Array zugegriffen.

Programm:

```
Declaration:
    x: BOOL;
    Fehlerarray: Array [1..100] of BOOL;
Implementation:
    LD x
    ST Fehlerarray[101];
```

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07E6, Division (8Bit) durch Null: RESET

Anzeige: **A00D07E6**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer 8Bit-Variablen wurde durch 0 dividiert.

Lösung: Führen Sie einen Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07E7, Division (16Bit) durch Null: RESET

Anzeige: **A00D07E7**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer 16Bit-Variablen wurde durch 0 dividiert.

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07E8, Division (32Bit) durch Null: RESET

Anzeige: **A00D07E8**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer 32Bit-Variablen wurde durch 0 dividiert.

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07E9, Division (REAL) durch Null: RESET

Anzeige: [A00D07E9](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer REAL-Variablen wurde durch 0 dividiert.

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07EA, Bereichsgrenze (unsigned) unterschritten: RESET

Anzeige: [A00D07EA](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Es wurde einer als Unterbereichstyp deklarierten Variablen ein Wert kleiner als die untere Grenze zugewiesen.

Programm:

```
Declaration:
    uil : UINT (10..20);
Implementation:
    LD 5
    ST uil
```

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07EB, Bereichsgrenze (unsigned) überschritten: RESET

Anzeige: [A00D07EB](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Einer als Unterbereichstyp deklarierten (unsigned) Variablen wurde ein Wert größer als die obere Bereichsgrenze zugewiesen.

Programm:

```
Declaration:
  uil : UINT (5...20);
Implementation:
  LD 100
  ST uil
```

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07EC, Bereichsgrenze (signed) unterschritten: RESET

Anzeige: **A00D07EC**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Einer als Unterbereichstyp deklarierten (signed) Variablen wurde ein Wert kleiner als die untere Bereichsgrenze zugewiesen.

Programm:

```
Declaration:
  il : INT (5...20);
Implementation:
  LD 1
  ST il
```

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07ED, Bereichsgrenze (signed) überschritten: RESET

Anzeige: **A00D07ED**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Einer als Unterbereichstyp deklarierten (signed) Variablen wurde ein Wert größer als die obere Bereichsgrenze zugewiesen.

Programm:

```
Declaration:
  il : INT (5...20);
Implementation:
  LD 100
  ST il
```

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07EE, Division (LREAL) durch Null: RESET

Anzeige: **A00D07EE**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer LREAL-Variablen wurde durch 0 dividiert.

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07EF, Unzulässiger Pointerzugriff (Adresse): RESET

Anzeige: **A00D07EF**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Im SPS-Projekt wurde versucht über einen Pointer auf eine Variable zuzugreifen, wobei der Zugriff außerhalb des gültigen Speicherbereiches der SPS lag.

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07F0, Unzulässiger Pointerzugriff (Bereich): RESET

Anzeige: **A00D07F0**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Im SPS-Projekt wurde über einen Pointer versucht auf eine Variable zuzugreifen, wobei der Zugriff außerhalb des für diese Variable reservierten Speicherbereiches lag.

Lösung: Führen Sie bitte ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07F1, Unzulässiger Pointerzugriff (Schreiben auf Eing.): RESET

Anzeige: **A00D07F1**

Systemmeldung

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Im SPS-Projekt wurde über einen Pointer versucht, auf eine Eingangsvariable zu schreiben.

Programm:

```
Declaration:
var_in AT %IB0: BYTE;
ptr_var_in: POINTER TO BYTE;
Implementation:
ptr_var_in := ADR(var_in);
ptr_var_in^:=16#AA;
```

Lösung: Führen Sie ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07F2, Unzulässiger Pointerzugriff (Alignment): RESET

Anzeige: **A00D07F2**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Im SPS-Projekt wurde über einen Pointer versucht, auf eine Variable zuzugreifen, wobei das Alignment nicht übereinstimmt.

Lösung: Führen Sie bitte ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut, nachdem Sie ihr SPS-Projekt geändert haben.

A00D07F7, SPS kann bei Fehler nicht gestartet werden: RESET

Anzeige: **A00D07F7**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

Ursache: Der Neustart des SPS-Projektes setzt ein Rücksetzen der SPS voraus. Wird versucht, anstelle des Steuerungsresets die SPS zu starten, wird dieser Fehler erzeugt.



Ein erneuter Versuch des Neustarts der SPS ohne Rücksetzen wird mit einem Laufzeitfehler 2019 und dem gleichen Fehlertext zurückgewiesen. Die Fehlermeldung 2019 (bzw. 16#7E3) und 2039 (bzw. 16#7F7) wechseln einander ab, sofern keine weitere Fehlermeldung auftritt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Führen Sie bitte ein Steuerungsreset aus. Starten Sie die SPS erneut.

A00D07F8, Array-Grenze unterschritten: Index auf MIN korrigiert!

Anzeige: **A00D07F8**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Es wurde versucht mit einem unzulässig kleinen Index auf ein Array zuzugreifen.

Programm:

```
Declaration:
  x: BOOL;
  Fehlerarray: Array [1..100] of BOOL;
Implementation:
  LD x
  ST Fehlerarray[0];
```

Der Index wurde auf den minimal zulässigen Index korrigiert.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D07F9, Array-Grenze überschritten: Index auf MAX korrigiert!

Anzeige: **A00D07F9**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Es wird mit einem unzulässigen großen Index auf ein Array zugegriffen.

Programm:

```
Declaration:
  x: BOOL;
  Fehlerarray: Array [1..100] of BOOL;
Implementation:
  LD x
  ST Fehlerarray[200];
```

Der Index wurde auf den maximal zulässigen Index korrigiert.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D07FA, Division (8Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!

Anzeige: **A00D07FA**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

rarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer 8Bit-Variablen sollte durch 0 dividiert werden. Der Divisor wurde auf den Wert 1 korrigiert.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D07FB, Division (16Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!

Anzeige: **A00D07FB**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer 16Bit-Variablen sollte durch 0 dividiert werden. Der Divisor wurde auf den Wert 1 korrigiert.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D07FC, Division (32Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!

Anzeige: **A00D07FC**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer 32Bit-Variablen sollte durch 0 dividiert werden. Der Divisor wurde auf den Wert 1 korrigiert.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D07FD, Division (REAL) durch Null: Divisor auf 1.0 korrigiert!

Anzeige: **A00D07FD**

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Bei der Division einer REAL-Variablen sollte durch 0 dividiert werden. Der Divisor wurde auf den Wert 1.0 korrigiert.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

A00D07FE, Bereichsgrenze (unsigned) unterschritten: Wert auf MIN!

Anzeige: A00D07FE

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Einer als Unterbereichstyp deklarierten Variablen sollte ein Wert kleiner als die untere Bereichsgrenze zugewiesen werden.

Programm:

```
Declaration:
    ui1: UINT (10..20);
Implementation:
    LD 5
    ST ui1
```

Der Wert der Variable ui1 wurde auf den minimal zulässigen Wert korrigiert.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D07FF, Bereichsgrenze (unsigned) überschritten: Wert auf MAX!

Anzeige: A00D07FF

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Einer als Unterbereichstyp deklarierten (unsigned) Variablen sollte ein Wert größer als die obere Bereichsgrenze zugewiesen werden.

Programm:

```
Declaration:
    ui1 : UINT (5...20);
Implementation:
    LD 100
    ST ui1
```

Der Wert der Variable ui1 wurde auf den maximal zulässigen Wert korrigiert.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS Projekt.

A00D0800, Bereichsgrenze (signed) unterschritten: Wert auf MIN!

Anzeige: A00D0800

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.
- Ursache:** Einer als Unterbereichstyp deklarierten (signed) Variablen sollte ein Wert kleiner als die untere Bereichsgrenze zugewiesen werden.

Programm:

```
Declaration:
  i1 : INT (5...20);
Implementation:
  LD 1
  ST i1
```

Der Wert der Variable i1 wurde auf den minimal zulässigen Wert gesetzt.

- Lösung:** Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D0801, Bereichsgrenze (signed) überschritten: Wert auf MAX!

Anzeige: [A00D0801](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

- Ursache:** Einer als Unterbereichstyp deklarierten (signed) Variablen sollte ein Wert größer als die obere Bereichsgrenze zugewiesen werden.

Programm:

```
Declaration:
  i1 : INT (5...20);
Implementation:
  LD 100
  ST i1
```

Der Wert der Variable i1 wurde auf den maximal zulässigen Wert gesetzt.

- Lösung:** Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D0802, Division (LREAL) durch Null: Divisor auf 1.0 korrigiert!

Anzeige: [A00D0802](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

- Ursache:** Bei der Division einer LREAL-Variablen sollte durch 0 dividiert werden. Der Divisor wurde auf den Wert 1.0 korrigiert.

- Lösung:** Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt.

A00D0803, Unzul. Pointerzugriff (Adresse): Pointer auf Dummy!

Anzeige: [A00D0803](#)

Systemmeldung

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Im SPS-Projekt wurde über einen Pointer versucht, auf eine Variable zuzugreifen, wobei der Zugriff außerhalb des gültigen Speicherbereiches der SPS liegt.

Der Pointerzugriff wurde auf eine Dummyvariable durchgeführt.

Lösung: Ändern Sie bitte ihr SPS-Projekt ab.

A00D0804, Unzul. Pointerzugriff (Bereich): Pointer auf Dummy!

Anzeige: [A00D0804](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Im SPS-Projekt wurde über einen Pointer versucht, auf eine Variable zuzugreifen. Der Zugriff hätte außerhalb des für diese Variable reservierten Speicherbereiches gelegen.

Der Pointerzugriff wurde auf eine Dummyvariable durchgeführt.

Lösung: Ändern Sie ihr SPS-Projekt ab.

A00D0805, Unzul. Pointerop. Schreiben Eing.- Pointer auf Dummy!

Anzeige: [A00D0805](#)

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Im SPS-Projekt wurde versucht, über einen Pointer auf eine Eingangsvariable zu schreiben.

Programm:

```
Declaration:
    var_in AT %IB0: BYTE;
    ptr_var_in: POINTER TO BYTE;
Implementation:
    ptr_var_in:= ADR(var_in);
    ptr_var_in^:=16#AA;
```

Der Pointerzugriff wurde auf eine Dummyvariable korrigiert.

Lösung: Ändern Sie ihr SPS-Projekt ab.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

A00D0806, Unzul. Pointerop. (Alignment): Pointer auf Dummy!

Anzeige: A00D0806

Systemmeldung

Durch die Einbindung der Bibliothek RIL_CheckRtv.lib wurde ein Fehler zur Laufzeit des SPS-Projektes erkannt und die SPS gestoppt.

Der aufgetretene Fehler wird in der Programmieroberfläche IndraLogic durch eine Fehlermeldung spezifiziert und kann durch den Menüpunkt "Aufrufhierarchie" lokalisiert werden, sofern die Übersetzungsoption "Debugging" aktiviert ist.

In der Aufrufhierarchie wird das Netzwerk angezeigt, das auf das fehlerverursachende Netzwerk folgt.

Ursache: Im SPS-Projekt sollte über einen Pointer versucht werden auf eine Variable zuzugreifen, wobei das Alignment nicht übereinstimmt.

Der Zugriff wurde auf eine DummyVariable vorgenommen.

Lösung: Ändern Sie bitte das SPS-Projekt ab.

A00D0807, Identifizierung PROFINET Device

Anzeige: PN_IDENT

Systemmeldung

Ein PROFINET IO-Controller hat eine Identifizierung der Steuerung als PROFINET IO-Device durchgeführt.

Lösung: Die Textanzeige im Display der Steuerung bleibt bis zur Beendigung der Identifizierung anstehen.

Die Anzeige wird ebenfalls gelöscht, wenn weitere Einträge in den Diagnosespeicher der Steuerung erfolgen.

A00D1200, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht

Anzeige: A00D1200

Systemmeldung

Der Fehler wurde von einem der nachstehenden Bausteine generiert. Die Art des Parameters (Liste oder Einzelparameter) oder der Typ (REAL, DINT) stimmen nicht mit dem Eingang des Bausteins überein.

Ursache: Der Zugriffsfehler tritt beim Schreiben eines Parameterdatums auf, wenn der falsche Funktionsbaustein gewählt wurde.

Lösung: Überprüfen Sie den Bausteintyp entsprechend Ihrem gewünschten Parameter.

Schreiben von Parametern:

	DINT	REAL	Liste von Parametern
MB_WriteParameter	X		
MB_WriteRealParameter		X	
MB_WriteListParameter			X

A00D1201, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht

Anzeige: A00D1201

Systemmeldung

Der Fehler wurde von einem der nachstehenden Bausteine generiert. Die Art des Parameters (Liste oder Einzelparameter) oder der Typ (REAL, DINT) stimmen nicht mit dem Eingang des Bausteins überein.

Ursache: Der Zugriffsfehler tritt beim Schreiben eines Parameterdatums auf, wenn der falsche Funktionsbaustein gewählt wurde.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Überprüfen Sie den Bausteintyp entsprechend Ihrem gewünschten Parameter.

Schreiben von Parametern:

	DINT	REAL	Liste von Parametern
MB_WriteParameter	X		
MB_WriteRealParameter		X	
MB_WriteListParameter			X

A00D1202, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht

Anzeige: [A00D1202](#)

Systemmeldung

Der Fehler wurde von einem der nachstehenden Bausteine generiert. Die Art des Parameters (Liste oder Einzelparameter) oder der Typ (REAL, DINT) stimmen nicht mit dem Eingang des Bausteins überein.

Ursache: Der Zugriffsfehler tritt beim Schreiben eines Parameterdatums auf, wenn der falsche Funktionsbaustein gewählt wurde.

Lösung: Überprüfen Sie den Bausteintyp entsprechend Ihrem gewünschten Parameter.

Schreiben von Parametern:

	DINT	REAL	Liste von Parametern
MB_WriteParameter	X		
MB_WriteRealParameter		X	
MB_WriteListParameter			X

A00D1203, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht

Anzeige: [A00D1203](#)

Systemmeldung

Der Fehler wurde von einem der nachstehenden Bausteine generiert. Die Art des Parameters (Liste oder Einzelparameter) oder der Typ (REAL, DINT) stimmen nicht mit dem Eingang des Bausteins überein.

Ursache: Der Zugriffsfehler tritt beim Schreiben eines Parameterdatums auf, wenn der falsche Funktionsbaustein gewählt wurde.

Lösung: Überprüfen Sie den Bausteintyp entsprechend Ihrem gewünschten Parameter.

Schreiben von Parametern:

	DINT	REAL	Liste von Parametern
MB_WriteParameter	X		
MB_WriteRealParameter		X	
MB_WriteListParameter			X

A00D1204, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht

Anzeige: [A00D1204](#)

Systemmeldung

Der Fehler wurde von einem der nachstehenden Bausteine generiert. Die Art des Parameters (Liste oder Einzelparameter) oder der Typ (REAL, DINT) stimmen nicht mit dem Eingang des Bausteins überein.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Der Zugriffsfehler tritt beim Schreiben eines Parameterdatums auf, wenn der falsche Funktionsbaustein gewählt wurde.

Lösung: Überprüfen Sie den Bausteintyp entsprechend Ihrem gewünschten Parameter.

Schreiben von Parametern:

	DINT	REAL	Liste von Parametern
MB_WriteParameter	X		
MB_WriteRealParameter		X	
MB_WriteListParameter			X

A00D2EE4, Modulfehler Inlinebus gehtAnzeige: [A00D2EE4](#)

Systemmeldung

Ursache: Am Inlinebus der Steuerung ist ein anstehender Modulfehler wieder gelöscht worden bzw. verschwunden.

Lösung: So kann z.B. ein Kurzschluss an einem Ausgangsmodul einen Modulfehler verursacht haben, der nun aber wieder verschwunden ist.

A00E0001, Kein Eintrag in Datenbank gefundenAnzeige: [A00E0001](#)

Systemmeldung

Ursache: Die Datenbank enthält keine Information zur aktuellen Diagnosenummer.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

A00E0002, OKAnzeige: [A00E0002](#)

Systemmeldung

Die Nachricht enthält die Standardinformation für eine fehlerfrei arbeitende Achse.

A0110001, Achse wurde entferntAnzeige: [A0110001](#)

Systemmeldung

Die genannte Achse wurde durch die Firmware der Steuerung entfernt.

A0110002, Achse wurde angelegtAnzeige: [A0110002](#)

Systemmeldung

Die genannte Achse wurde durch die Firmware der Steuerung neu angelegt.

A0110031, PM: Achse nicht im Zustand StillstandAnzeige: [A0110031](#)

Systemmeldung

Eine Umschaltung in den Parametriermodus ist nicht möglich, da sich die Achse nicht im Zustand "Standstill" befindet.

A0110032, PM: Achse nicht im Zustand Power offAnzeige: [A0110032](#)

Systemmeldung

Eine Umschaltung in den Parametriermodus ist nicht möglich, da sich die Achse nicht im Zustand "Power off" befindet.

A0110033, PM: Achse unterstützt die Funktion Parametrierebene nichtAnzeige: [A0110033](#)

Systemmeldung

Eine Umschaltung in den Parametriermodus ist nicht möglich, da sich die Achse die Funktion Parametrierebene nicht unterstützt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

A0110034, PM: Schalten in den Parametriermodus fehlgeschlagen

Anzeige: **A0110034**

Systemmeldung

Die Umschaltung in den Parametriermodus konnte aufgrund eines Fehlers nicht durchgeführt werden.

A0110035, PM: Schalten in den Betriebsmodus fehlgeschlagen

Anzeige: **A0110035**

Systemmeldung

Die Umschaltung in den Betriebsmodus konnte aufgrund eines Fehlers nicht durchgeführt werden

A01D0001, Betriebsartenschalter wurde in RUN geschaltet

Anzeige: **A01D0001**

Systemmeldung

Der Betriebsartenschalter der XM21 wurde in die Position RUN (oben) geschaltet.

Diese Diagnose signalisiert, dass der Benutzer den Schalter betätigt hat. Das bedeutet nicht zwangsläufig, dass durch das Schalten des Betriebsartenschalters eine Aktion ausgelöst wurde.

A01D0002, Betriebsartenschalter wurde in STOP geschaltet

Anzeige: **A01D0002**

Systemmeldung

Der Betriebsartenschalter der XM21 wurde in die Position STOP (Mitte) geschaltet.

Diese Diagnose signalisiert, dass der Benutzer den Schalter betätigt hat. Das bedeutet nicht zwangsläufig, dass durch das Schalten des Betriebsartenschalters eine Aktion ausgelöst wurde.

A01D0003, Betriebsartenschalter wurde in CLEAR geschaltet

Anzeige: **A01D0003**

Systemmeldung

Der Betriebsartenschalter der XM21 wurde in die Position CLEAR (unten) geschaltet.

Diese Diagnose signalisiert, dass der Benutzer den Schalter betätigt hat. Das bedeutet nicht zwangsläufig, dass durch das Schalten des Betriebsartenschalters eine Aktion ausgelöst wurde.

A0200001, P0 STOP, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Stop

Anzeige: P0 STOP

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 0, die PLC im Status "Stop".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestoppt.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200002, P1 STOP, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Stop

Anzeige: P1 STOP

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 1, die PLC im Status "Stop".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestoppt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200003, P2 STOP, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Stop

Anzeige: P2 STOP

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 2, die PLC im Status "Stop".

- Ursache:** Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestoppt.

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200004, P3 STOP, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Stop

Anzeige: P3 STOP

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 3, die PLC im Status "Stop".

- Ursache:** Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestoppt.

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200005, BB STOP, Motion betriebsbereit, PLC in Stop

Anzeige: BB STOP

Systemmeldung

Die Motion ist betriebsbereit, die PLC im Status "Stop".

- Ursache:** Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestoppt.

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200006, P0 RUN, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Run

Anzeige: P0 RUN

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 0, die PLC im Status "Run".

- Ursache:** Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestartet.

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestoppt werden.

A0200007, P1 RUN, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Run

Anzeige: P1 RUN

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 1, die PLC im Status "Run".

- Ursache:** Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestartet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestoppt werden.

A0200008, P2 RUN, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Run

Anzeige: P2 RUN

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 2, die PLC im Status "Run".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestartet.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestoppt werden.

A0200009, P3 RUN, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Run

Anzeige: P3 RUN

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 3, die PLC im Status "Run".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestartet.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestoppt werden.

A0200010, BB RUN, Motion betriebsbereit, PLC in Run

Anzeige: BB RUN

Systemmeldung

Die Motion ist betriebsbereit, die PLC im Status "Run".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC ist gestartet.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestoppt werden.

A0200011, P0 INIT, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Init

Anzeige: P0 INIT

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 0, die PLC im Status "Init".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC wird noch initialisiert.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200012, P1 INIT, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Init

Anzeige: P1 INIT

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 1, die PLC im Status "Init".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC wird noch initialisiert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200013, P2 INIT, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Init

Anzeige: P2 INIT

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 2, die PLC im Status "Init".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC wird noch initialisiert.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200014, P3 INIT, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Init

Anzeige: P3 INIT

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 3, die PLC im Status "Init".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC wird noch initialisiert.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200015, BB INIT, Motion betriebsbereit, PLC in Init

Anzeige: BB INIT

Systemmeldung

Die Motion ist betriebsbereit, die PLC im Status "Init".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC wird noch initialisiert.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks gestartet werden.

A0200016, Firmwaredownload erfolgreichAnzeige: [A0200016](#)

Systemmeldung

Download der Firmware erfolgreich abgeschlossen.

Ursache: Die neue Firmware wurde erfolgreich in die Steuerung geladen.

Das System ist bereit für das Reboot. Nur mit einem Reboot wird die heruntergeladene Firmware auch aktiviert.

Lösung: -

A0200017, Hardware gewechselt; NVRAM wiederhergestelltAnzeige: [A0200017](#)

Systemmeldung

Es hat ein Hardwarewechsel stattgefunden.

Das resultierende Verhalten hängt von der verwendeten Steuerungshardware ab, das Resultat ist jedoch identisch.

Für die CML65/45/25-Hardware gilt:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die Steuerungsparameter und die SPS-RETAIN-Daten sind nur noch auf der Kompakt-Flash-Karte (CF) gespeichert und müssen aus diesem Grund nicht mehr synchronisiert werden.

Diese Meldung ist somit nur noch als Hinweis auf den Hardwarewechsel ohne weitere Folgen zu sehen.

Ursache: Ein Hardwarewechsel hat stattgefunden.

Lösung: -

A0200018, NVRAM wiederhergestellt

Anzeige: **A0200018**

Systemmeldung

Das NVRAM wurde manuell über den Parameter C-0-1001 wiederhergestellt.

Dabei werden alle im Flash und im NVRAM gespeicherten Daten und ebenso intern gespeicherte Werte, z. B. Achsposition, mit Werten überschrieben, die bei der letzten Ausführung des Kommandos "C-0-1002, Kommando: Motion-Control-Parameter in FW-Modul speichern" gespeichert wurden. (siehe Parameterdokumentationen zu C-0-1001 bzw. C-0-1002).

Nach der Ausführung dieses Kommandos ist ein Reboot nötig.

Ursache: Das NVRAM wurde manuell über den Parameter C-0-1001 wieder hergestellt.

Lösung: -

A0200020, Neustart der Steuerung nötig

Anzeige: PWRCYCLE

Systemmeldung

Das System hat festgestellt, dass ein Neustart der Steuerung nötig ist. Dies kann z.B. der Fall sein, wenn nach einem Firmwareupdate auch Hardwarebausteine neu initialisiert werden müssen und dies nur durch Aus- und Wiedereinschalten der Spannungsversorgung erfolgen kann.

Ursache: Beispielsweise ein Firmwareupdate, nach welchem die Hardware neu initialisiert werden muss.

Lösung: Die Spannungsversorgung der Steuerung aus- und wieder einschalten (die Hardware muss kurzzeitig spannungslos sein).

Sollte die Meldung bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

A0200021, P0 RDY, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Ready

Anzeige: P0 RDY

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 0, die PLC im Status "Breakpoint".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC befindet sich auf einem Breakpoint.

Lösung: Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks in einen anderen Zustand versetzt werden.

A0200022, P1 RDY, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Ready

Anzeige: P1 RDY

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 1, die PLC im Status "Breakpoint".

Ursache: Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC befindet sich auf einem Breakpoint.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks in einen anderen Zustand versetzt werden.

A0200023, P2 RDY, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Ready

Anzeige: P2 RDY

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 2, die PLC im Status "Breakpoint".

- Ursache:** Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC befindet sich auf einem Breakpoint.

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks in einen anderen Zustand versetzt werden.

A0200024, P3 RDY, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Ready

Anzeige: P3 RDY

Systemmeldung

Die Motion befindet sich in Phase 3, die PLC im Status "Breakpoint".

- Ursache:** Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC befindet sich auf einem Breakpoint.

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks in einen anderen Zustand versetzt werden.

A0200025, BB RDY, Motion betriebsbereit, PLC in Ready

Anzeige: BB RDY

Systemmeldung

Die Motion ist betriebsbereit, die PLC im Status "Breakpoint".

- Ursache:** Die Motion wurde in diesen Modus geschaltet (z.B. durch den Parameter "C-0-0450, Motion, Hochlauf-Zielmodus" oder "C-0-0451, Motion, Zielmodus"). Die PLC befindet sich auf einem Breakpoint.

- Lösung:** Ein Umschaltung in andere Motion-Modi ist über den Parameter "C-0-0451, Motion, Zielmodus" möglich. Die PLC kann mittels IndraWorks in einen anderen Zustand versetzt werden.

A0200026, Zeit eines Verbund-Slaves ist schreibgeschütztAnzeige: [A0200026](#)

Systemmeldung

Die Anpassung der Steuerungssystemzeit (C-0-0050) ist fehlgeschlagen.

- Ursache:** Die Steuerung wird im Verbund als Slave-Steuerung betrieben und übernimmt automatisch die Steuerungssystemzeit (C-0-0050) des Masters. Die Steuerungssystemzeit der Slave-Steuerung ist aus diesem Grunde nicht beschreibbar.

Die Systemzeiten der Verbundslaves werden auf die Systemzeit des Masters synchronisiert.

A0200027, Fertigstellung des Download, Steuerung nicht abschaltenAnzeige: [A0200027](#)

Systemmeldung

Der Download der Firmware bzw. des Archivs wird abgeschlossen. In dieser Zeit darf die Steuerung nicht abgeschaltet werden, da ansonsten inkonsistente Firmware- bzw. Archivstände abliegen können bis hin zum dem Fall, dass die Firmware bzw. die Hardware nicht mehr betreibbar ist.

- Ursache:** Die neue Firmware bzw. ein Archiv wird in die Steuerung geladen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Steuerung nicht abschalten, bis Download beendet.

A0200028, SPS-Umgebung inkompatibel, Applikation ungültig

Anzeige: [A0200028](#)

Systemmeldung

Mit dem Firmware-Download wird unter Umständen auch die Laufzeitumgebung für die SPS-Applikation ausgetauscht. Das System überprüft dabei, ob die Laufzeitumgebung der neuen Firmware noch kompatibel zur bestehenden SPS-Applikation ist. Bei Inkompatibilität wird die bestehende Applikation als ungültig erklärt.

Ursache: Neue SPS-Laufzeitumgebung ist nicht mehr kompatibel zur bestehenden Applikation.

Lösung: SPS-Applikation über Indraworks neu laden.

A0200030, INIT, PLC in Init

Anzeige: INIT

Systemmeldung

Das Gerät ist im Betriebszustand INIT, d. h. die Steuerung wird gebootet.

A0200031, RDY, PLC in Ready

Anzeige: RDY

Systemmeldung

Das Gerät ist im Betriebszustand READY, d. h. es ist keine gültige SPS-Applikation geladen.

A0200032, STOP, PLC in Stop

Anzeige: STOP

Systemmeldung

Das Gerät ist im Betriebszustand STOP, d.h. es ist eine gültige SPS-Applikation geladen, welche sich im Zustand STOP bzw. DEBUG befindet.

A0200033, RUN, PLC in Run

Anzeige: RUN

Systemmeldung

Das Gerät ist im Betriebszustand RUN, d.h. es ist eine gültige SPS-Applikation geladen, welche sich im Zustand RUN befindet.

A0200034, Hardware Watchdog nicht aktiv durch Bootkonfiguration

Anzeige: [A0200034](#)

Systemmeldung

Der Hardware-Watchdog der Steuerung wurde über die Bootkonfiguration deaktiviert. Die Deaktivierung des Hardware-Watchdogs wird im Systemstatus (C-0-0023, Bit 22) signalisiert.

A0200035, Hardware Watchdog nicht aktiv durch Steuerungskonfiguration

Anzeige: [A0200035](#)

Systemmeldung

Der Hardware-Watchdog der Steuerung wurde über die Steuerungskonfiguration (C-0-0036, Bit 28) deaktiviert. Die Deaktivierung des Hardware-Watchdogs wird im Systemstatus (C-0-0023, Bit 22) signalisiert.

A0290001, Kinematik wurde entfernt

Anzeige: [A0290001](#)

Systemmeldung

Die genannte Kinematik wurde durch die Firmware der Steuerung entfernt.

A0290002, Kinematik wurde angelegt

Anzeige: [A0290002](#)

Systemmeldung

Die genannte Kinematik wurde durch die Firmware der Steuerung neu angelegt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

A0290010, AchskoordinatensystemAnzeige: [A0290010](#)

Systemmeldung

Achskoordinatensystem

A0290011, BasiskoordinatensystemAnzeige: [A0290011](#)

Systemmeldung

Basiskoordinatensystem

A0290012, MaschinenkoordinatensystemAnzeige: [A0290012](#)

Systemmeldung

Maschinenkoordinatensystem

A0290013, ProduktkoordinatensystemAnzeige: [A0290013](#)

Systemmeldung

Produktkoordinatensystem

A039**, SPS-Meldungen aus dem Kernel****Ursache:** Der SPS-Kernel übergibt eine Meldung.**Lösung:** Es sind keine weiteren Informationen zu dieser Meldung verfügbar. Bitte schauen Sie in der IndraLogic-Online-Fehlerliste nach, oder wenden Sie sich an den Kundendienst.**A03A0002, Online-Änderung**Anzeige: [A03A0002](#)

Systemmeldung

Die Meldung zeigt den Start und das Ende einer Online-Änderung an.
Details entnehmen Sie bitte dem Kurztext.**A03A3001, Meldungen von DCC-Komponenten**Anzeige: [A03A3001](#)

Systemmeldung

Sammelmeldung, ausgelöst durch firmeneigene Komponenten der IndraLogic 2G.

Details entnehmen Sie bitte dem jeweiligen Kurztext.

3.1.3 Warnungen**Allgemeines**

Eine Warnung besteht aus einer 8stelligen Diagnosenummer und einem Diagnosetext, der mehrsprachig gehalten wird.

Das erste Zeichen der Diagnosenummer einer Warnung ist ein "E", gefolgt von einer "0".

E000**, Antriebswarnung mit Warnungsnummer E******

Es ist eine Warnung im Antrieb aufgetreten.

Ursache: Mindestens eine Achse/ ein Antrieb meldet eine Warnung mit Warnungsnummer E****.**Lösung:** Bei Antrieben aus eigener Herstellung erhalten Sie eine entsprechende Online-Hilfe.*Beispiel:*

- E8034 E-Stop aktiviert <=> E0008034

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

In der IndraWorks-Onlinehilfe geben Sie bitte ein:

- Registerblatt **Suchen:** E8034

Bei Fremdantrieben nutzen Sie bitte die Dokumentation des Antriebs.

Siehe auch: [IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebswarnungen](#) , Seite 55.

E00B0001, ASIC-Fehler

Anzeige: [E00B0001](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte verständigen Sie den Service.

E00B0005, Antriebswarnung

Anzeige: [E00B0005](#)

Nichtfatale Warnung

Alternativ zu einem Fehler kann eine Achse in weniger kritischen Fällen eine Warnung (oder Meldung) auslösen.

Die Warnung bleibt unabhängig von einem Fehlerlöschen erhalten und verschwindet erst, wenn der Grund ihres Erscheinens weggefallen ist.

Eine Warnung wird am "C-0-0650, Diagnose, Statuswort, Bit 1"" und "C-0-0023, Systemstatus, Bit 25" erkannt, das Warnungsbit ist jeweils gesetzt.

Ursache: Mindestens eine Achse/ ein Antrieb meldet eine Warnung.

Lösung: Bei Antrieben aus eigener Herstellung erhalten Sie eine entsprechende Online-Hilfe. Bei Fremdantrieben nutzen Sie bitte die Dokumentation des Antriebs.

E00B0179, sercos III: Redundanzfehler

Anzeige: [E00B0179](#)

Nichtfatale Warnung

Die Verbindung zwischen zwei sercos Geräten ist unterbrochen.

Ursache:

- Fehlerhafte Steckerverbindungen
- sercos Kabel defekt
- sercos Gerät defekt

- Lösung:**
1. Überprüfen Sie die Verbindung zwischen den sercos Geräten
 - Im Parameter C-0-0517 können die sercos Adressen der Geräte ausgelesen werden, zwischen denen der Redundanzfehler erkannt wurde
 - Im Parameter C-0-0518 kann die Topologieposition der Unterbrechung ausgelesen werden
 2. Beseitigen Sie den Fehler: z.B. das defekte Kabel tauschen
 3. Stellen Sie dann die Redundanz wieder her:
 - C-0-0511, Bit 4 setzen. Wird das Bit 4 gesetzt, versucht die Steuerung, nach einem Redundanzverlust im sercos Ring, die redundante Ring-Topologie wieder herzustellen
 - Die gleiche Wirkung kann im SPS-Programm erzielt werden durch Setzen des Bits

```
GVL_Base.ControlData[] .DRIVE_BUS_REBUILD_RING
```

Die Warnung kann über den Parameter C-0-0506, Bit 7, dauerhaft deaktiviert werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Ist die Kabelverbindung zwischen zwei sercos Geräten getrennt sind die grünen Link-LEDs an den jeweiligen sercos Anschlüssen nicht aktiv.

E00C0001, Parameter inkonsistent, Wiederherstellung via C-0-1001Anzeige: **E00C0001**

Nichtfatale Warnung

Es hat ein Hardwarewechsel stattgefunden, d.h. die MLC-Parameter und SPS-RETAIN-Daten, die auf der Kompakt-Flash-Karte (CF) gespeichert sind, unterscheiden sich von den MLC-Parametern und SPS-RETAIN-Daten, die im NVRAM der MLC-Hardware gespeichert sind.

Aus diesem Grund wird nach einem Hardwarewechsel der Parameter C-0-1001 während des BootUp automatisch ausgeführt.

Dabei werden alle im Flash und im NVRAM gespeicherten Daten sowie intern gespeicherten Werte, z. B. Achsposition, mit Werten überschrieben, die bei der letzten Ausführung des Kommandos "C-0-1002, Kommando: Motion-Control-Parameter in FW-Modul speichern" gespeichert wurden.



Nach Ausführung dieses Kommandos wird automatisch ein Neustart des Systems zur Übernahme der neuen Systemdaten durchgeführt.

Ursache: Ein Hardwarewechsel hat stattgefunden.

Lösung: -

E00C0002, Betrieb auf nicht unterstützter HardwareAnzeige: **E00C0002**

Nichtfatale Warnung

Die Steuerungsfirmware wird auf einer nicht unterstützten Hardware betrieben. Dies kann zu unvorhergesehenen Systemzuständen bis hin zum Systemabsturz mit Verlust aller Parameter und SPS-RETAIN-Daten führen.

Ursache: Eine nicht unterstützte Hardware wird verwendet.

Lösung: Bitte wechseln Sie auf eine unterstützte Hardware.

E00C0003, Betrieb auf nicht unterstützter Hardware-RevisionAnzeige: **E00C0003**

Nichtfatale Warnung

Die Steuerungsfirmware wird auf einer nicht unterstützten Hardware-Revision (z.B. einem HW-Prototypen o.ä.) betrieben. Dies kann zu unvorhergesehenen Systemzuständen bis hin zum Systemabsturz mit Verlust aller Parameter und SPS-RETAIN-Daten führen.

Ursache: Eine nicht unterstützte Hardware-Revision wird verwendet.

Lösung: Wechseln Sie auf eine unterstützte Hardware-Revision. Nehmen Sie hierzu bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E00C0004, Betrieb auf nicht unterstützter Hardware-RevisionAnzeige: **E00C0004**

Nichtfatale Warnung

Die Steuerungsfirmware wird auf einer nicht unterstützten Hardware-Revision (z.B. einem HW-Prototypen o.ä.) betrieben und darf nur ohne Funktionsmodule verwendet werden. Die Verwendung von Funktionsmodulen an dieser Hardware kann zu unvorhergesehenen Systemzuständen bis hin zum Systemabsturz mit Verlust aller Parameter und SPS-RETAIN-Daten führen.

Ursache: Eine nicht unterstützte Hardware-Revision wird verwendet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Wechseln Sie auf eine unterstützte Hardware-Revision. Nehmen Sie hierzu bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E00D0004, Azyklische Kommunikation noch aktiv

Anzeige: **E00D0004**

Nichtfatale Warnung

Azyklische Kommunikation noch aktiv

Ursache: Der Funktionsbaustein wurde erneut getriggert, bevor das angeforderte Datum empfangen worden ist.

Lösung: Erst nach "Done = TRUE" darf der Funktionsbaustein erneut durch einen Flankenwechsel "Execute/Enable:= TRUE" getriggert werden.

E00D1001, Schreibzugriff auf Parameter S-0-0000 des UserCmdDataX

Anzeige: **E00D1001**

Nichtfatale Warnung

Es wird schreibend auf den Parameter (S-0-0000) zugegriffen.

Ursache: Im SPS-Anwenderprogramm wird schreibend auf einen nicht konfigurierten, benutzerdefinierten Sollwert A, B, C oder D zugegriffen. Ist dieser Sollwert nicht konfiguriert, enthält er den Parameter (S-0-0000).

Lösung: Konfigurieren Sie den entsprechenden benutzerdefinierten Sollwert in IndraWorks mit einem gültigen Parameter ungleich (S-0-0000).
oder entfernen Sie den Zugriff aus dem SPS-Programm.

E00D1002, Unbekannte SPS-Systemtask

Anzeige: **E00D1002**

Nichtfatale Warnung

Diese Diagnose wird für interne Zwecke benutzt. Bitte wenden Sie sich an den Support.

E00D2EE0, Fehlerhafte Inline-IO-Konfiguration

Anzeige: **E00D2EE0**

Nichtfatale Warnung

Die mit IndraWorks projektierte Konfiguration stimmt nicht mit der tatsächlichen Konfiguration des Inline-IO-Buses überein.

Ursache:	Lösung:
Die in IndraWorks projektierte Konfiguration ist falsch.	Die Konfiguration des Inline-IO-Busses korrigieren und in die Steuerung laden.
An der Steuerung sind die falschen Inline-Module gesteckt.	Die Steuerung ausschalten und die richtigen Inline-Module an die Steuerung stecken.

E00E0026, Versionskonflikt im Fehlerspeicher, Logbuch gelöscht!

Anzeige: **E00E0026**

Nichtfatale Warnung

Der Fehlerspeicher (Diagnoselogbuch) ist mit einem Versionskennzeichen ausgestattet.

Während des Systemstarts wird überprüft, ob die Fehlerspeicherversion kompatibel zur Firmwareversion ist.

Ist die Version nicht kompatibel, so werden, soweit wie notwendig, inkompatible Einträge oder alle Einträge gelöscht.

Das System arbeitet normal weiter.

Ursache: Firmwareupdate, Firmwaredowngrade; die neue Firmware unterstützt die vorgefundene Version des Fehlerspeichers nicht.

Lösung: Keine.

Nicht erforderlich, lediglich die alten Einträge gehen verloren.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

E00E0050, Logbuch inkonsistent: Fehlerhafte Einträge gelöscht.Anzeige: **E00E0050**

Nichtfatale Warnung

Während des Betriebs der Steuerung wird der Fehlerspeicher (Diagnoselogbuch) auf der CF-Karte gesichert.

Beim Einlesen der Einträge wurden inkonsistente Einträge festgestellt.

Alle nachfolgenden Einträge können nicht interpretiert werden und werden gelöscht.

Das System arbeitet normal weiter.

Ursache: Während des Speichervorganges wurde die Steuerung von der Spannungsversorgung getrennt.

Lösung: Keine. Lediglich die älteren Einträge gehen verloren.

E0110001, Achse in 'PowerOn'Anzeige: **E0110001**

Nichtfatale Warnung

Die Steuerung soll vom Betriebsmodus in den Parametriermodus umgeschaltet werden, während eine Achse im Zustand "Leistungszuschaltung erfolgt" ist.

Ursache: Eine Achse ist im Zustand "Leistungszuschaltung erfolgt".

Lösung: Achse mit MC_Power in den Zustand "Keine Leistung zugeschaltet", Parameter "A-0-0022, Erweiterter Achsstatus, Bit 3 = 0", bringen.

E0110002, Achse nicht in 'StandStill'Anzeige: **E0110002**

Nichtfatale Warnung

Die Steuerung soll vom Betriebs- in den Parametriermodus umgeschaltet werden, während eine Achse nicht im Zustand "Achsgeschwindigkeit $\leq$ A-0-0222 Stillstand" ("A-0-0021, Achsstatus, Bit 5") ist.

Ursache: Eine Achse meldet nicht "Achsgeschwindigkeit $\leq$ A-0-0222 Stillstand".

Lösung: Achse zum Stillstand bringen oder den Parameter "A-0-0222, Stillstandsfenster" anpassen.

E0110029, Positionsgrenzwert, positiv, überschrittenAnzeige: **E0110029**

Nichtfatale Warnung

Der Antrieb bietet eine Funktion zur Überwachung eines zulässigen Verfahrbereichs mittels parametrierbarer Software-Endschalter.



Die Verfahrbereichs-Überwachung muss über die Parameter "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv", "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" und "A-0-0029, Positionspolaritäten" aktiviert und parametrierbar werden.

Wie der Antrieb auf eine Verfahrbereichsüberschreitung reagiert (Warnung oder Fehler) muss in Parameter "A-0-0028, Verfahrbereichsgrenzscharter" parametrierbar werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Der Achse wurde ein Sollwert vorgegeben, der zu einer Achsposition außerhalb des positiven Verfahrbereichs-/ Lage-Grenzwerts führt "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv".	Sollwert vorgeben, der wieder in den erlaubten Verfahrbereich führt. Kontakt mit dem Maschinenhersteller aufnehmen um die Ursache für den fehlerhaften Sollwert zu klären.
Fehlerhafte Parametrierung des positiven Verfahrbereichs-/ Positionsgrenzwerts.	Parametrierung von "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv" überprüfen und ggf. korrigieren.



Der Parameter "A-0-2795, Positionierfenster" wird zur Realisierung einer Hysteresefunktion bei der Auswertung der Lagegrenzwerte verwendet.

Siehe auch Funktionsbeschreibung "Positionsbegrenzung/Fahrbereichsgrenzscharter"

E0110030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten

Anzeige: [E0110030](#)

Nichtfatale Warnung

Der Antrieb bietet eine Funktion zur Überwachung eines zulässigen Verfahrbereichs mittels parametrierbarer Software-Endschalter.



Die Verfahrbereichs-Überwachung muss über die Parameter "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv", "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" und "A-0-0029, Positionspolaritäten" aktiviert und parametriert werden.

Wie der Antrieb auf eine Verfahrbereichsüberschreitung reagiert (Warnung oder Fehler) muss in Parameter "A-0-0028, Fahrbereichsgrenzscharter" parametriert werden.

Ursache:	Lösung:
Der Achse wurde ein Sollwert vorgegeben, der zu einer Achsposition außerhalb des negativen Verfahrbereichs-/ Lage-Grenzwerts führt "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ".	Sollwert vorgeben, der wieder in den erlaubten Verfahrbereich führt. Kontakt mit dem Maschinenhersteller aufnehmen um die Ursache für den fehlerhaften Sollwert zu klären.
Fehlerhafte Parametrierung des positiven Verfahrbereichs-/ Positionsgrenzwerts.	Parametrierung von "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" überprüfen und ggf. korrigieren.



Der Parameter "A-0-2795, Positionierfenster" wird zur Realisierung einer Hysteresefunktion bei der Auswertung der Lagegrenzwerte verwendet.

Siehe auch Funktionsbeschreibung "Positionsbegrenzung/Fahrbereichsgrenzscharter"

E0110050, Achsposition wird extrapoliert

Anzeige: [E0110050](#)

Nichtfatale Warnung

Verbundachsen bieten die Funktionalität, bei AT- bzw. MDT- Ausfällen die Achsposition zu extrapolieren. Diese Warnung zeigt an, dass eine solche Extrapolation stattfindet. Nach wievielen Zyklen die Diagnose angezeigt wird, hängt von der Zykluszeit des Verbundes ab. Dies bedeutet, dass die Warnung angezeigt wird, wenn die Achse 32 ms lang extrapoliert (bei 2 ms):

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Zykluszeit im Verbund	Zyklen mit AT/MDT-Ausfällen bis Diagnose angezeigt wird
2000 µs	16
4000 µs	8
8000 µs	4

Tab. 3-1: Abhängigkeit Zykluszeit zur Anzeige der Diagnose

Ursache:	Lösung:
MDT- bzw. AT-Ausfälle auf dem Verbundring.	Überprüfung der Verkabelung des Verbundrings. Überprüfen des Parameters "C-0-0702, C2C, LWL-Länge".
Ringbruch des Verbundrings.	Beseitigen des Ringbruchs auf dem Verbundring.

E0110100, Reglerachse in WarnungAnzeige: **E0110100**

Nichtfatale Warnung

Der Regler hat eine Warnung, der aus der SPS gesetzt wurde. Ein genauer Diagnosecode im A-0-0627 wurde nicht abgesetzt.

Ursache: Die Reglerachse hat während der Ausführung des SPS-Programms eine Warnung gemeldet.

Lösung: Beheben Sie die Ursache der Warnung im Regler.

E0110101, Reglerachse, Kommando in SPS-Stop o. Haltepunkt abgewiesenAnzeige: **E0110101**

Nichtfatale Warnung

Zur Ausführung von Kommandos auf der Reglerachse darf bei einem aktiven SPS-Parametersystem das SPS-Programm nicht gestoppt sein oder sich in einem Haltepunkt befinden.

Ursache: Beim Starten eines Kommandos auf der Reglerachse wurde festgestellt, dass sich die SPS im Zustand Stop oder in einem Haltepunkt befindet.

Lösung: Lösen Sie eventuell den Haltepunkt auf und starten sie dann das SPS-Programm wieder an.

E0112039, Maximale Beschleunigung überschrittenAnzeige: **E0112039**

Nichtfatale Warnung

Die durch den Funktionsbaustein vorgegebene Beschleunigung wird gegen den Maximalwert "A-0-0034, Beschleunigungsgrenzwert, bipolar" geprüft.

Ursache:	Lösung:
Zu geringer Wert in "A-0-0034, Beschleunigungsgrenzwert, bipolar".	Parametrierung von "A-0-0034, Beschleunigungsgrenzwert, bipolar" überprüfen und ggf. korrigieren.
Die Beschleunigungsvorgabe war größer als der in "A-0-0034, Beschleunigungsgrenzwert, bipolar" parametrisierte Wert.	Verringern Sie den verwendeten Beschleunigungswert.

E0112047, Interpolationsgeschwindigkeit = 0Anzeige: **E0112047**

Nichtfatale Warnung

Bei diskreten Bewegungen wird die programmierte Geschwindigkeit überprüft.

Ursache: Die angegebene Geschwindigkeit ist 0.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Die programmierte Geschwindigkeit auf den gewünschten Wert ändern.

E0112048, Interpolationsbeschleunigung = 0

Anzeige: [E0112048](#)

Nichtfatale Warnung

Bei diskreten Bewegungen wird die programmierte Beschleunigung überprüft.

Ursache: Die angegebene Beschleunigung ist 0.

Lösung: Die programmierte Beschleunigung auf den gewünschten Wert ändern.

E0112049, Positioniergeschwindigkeit größer (A-0-0032/33)

Anzeige: [E0112049](#)

Nichtfatale Warnung

Der wirksame Geschwindigkeitssollwert (Positioniergeschwindigkeit) wird auf den im "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" oder "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" parametrisierten Wert begrenzt.

Ursache:	Lösung:
Fehlerhafte Geschwindigkeitsvorgabe. Der im Programm vorgegebene Wert ist zu groß.	Die programmierte Geschwindigkeit auf den gewünschten Wert ändern.
Der "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" oder "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" sind falsch parametrisiert.	Die Parameterinhalte von "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" bzw. "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" kontrollieren.

E0112050, Drehmoment-/Kraftgrenzwert überschritten (A-0-0038)

Anzeige: [E0112050](#)

Nichtfatale Warnung

Die vorgegebene Kraft bzw. das vorgegebene Drehmoment wird gegen den Maximalwert "A-0-0038, Drehmoment/Kraft-Grenzwert bipolar" geprüft.

Ursache:	Lösung:
Zu geringer Wert in "A-0-0038, Drehmoment/Kraft-Grenzwert bipolar"	Parametrierung von "A-0-0038, Drehmoment/Kraft-Grenzwert bipolar" überprüfen und ggf. korrigieren
Die Kraft-/Drehmomentvorgabe war größer als der in "A-0-0038, Drehmoment/Kraft-Grenzwert bipolar" parametrisierte Wert	Verringern Sie den verwendeten Kraft-/Drehmomentwert

E0112051, Sollkraft/-drehmoment größer Grenzwert (A-0-0038)

Anzeige: [E0112051](#)

Nichtfatale Warnung

Die Sollkraft bzw. das Solldrehmoment wird auf den im "A-0-0038, Drehmoment/Kraft-Grenzwert bipolar" parametrisierten Wert begrenzt.

Ursache:	Lösung:
Fehlerhafte Kraft-/Drehmomentvorgabe, der im Programm vorgegebene Wert ist zu groß	Die programmierte Kraft bzw. das programmierte Drehmoment auf einen möglichen Wert ändern
"A-0-0038, Drehmoment/Kraft-Grenzwert bipolar" ist falsch parametrisiert	Den Parameterinhalt von "A-0-0038, Drehmoment/Kraft-Grenzwert bipolar" kontrollieren

E0112055, Feedrate Override A-0-0240=0

Anzeige: [E0112055](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: Feedrate Override A-0-0240=0.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

E0112063, Sollgeschwindigkeit größer Grenzwert (A-0-0032/33)Anzeige: **E0112063**

Nichtfatale Warnung

Die Sollgeschwindigkeit wird auf den im "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" oder "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" parametrisierten Wert begrenzt.

Ursache:	Lösung:
Fehlerhafte Geschwindigkeitsvorgabe. Der im Programm vorgegebene Wert ist zu groß.	Die programmierte Geschwindigkeit auf einen möglichen Wert ändern.
Der "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" oder "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" sind falsch parametrisiert.	Den Parameterinhalt von "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" bzw. "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" kontrollieren.



Für eine **virtuelle Achse**, sowie für eine **reale Achse mit Interpolation in der Steuerung** wird die Sollgeschwindigkeit auf 99% der maximalen Geschwindigkeit begrenzt. (Rechengenauigkeit bei Sollwertvorgabe über die Steuerung und Berücksichtigung des Rauschens des Istwertgebers)

In diesem Fall müssen die Grenzwerte A-0-0032 "Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" und A-0-0033 "Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" dementsprechend größer eingestellt werden.

E0112064, Folgeachse, Geschw. größer Grenzwert (A-0-0032/33)Anzeige: **E0112064**

Nichtfatale Warnung

Eine Achse, die sich im Zustand 'Synchronized Motion' befindet, überschreitet ihren "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" oder "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ".



Für eine virtuelle Achse findet keine Begrenzung auf die Grenzwerte statt!

Ursache:	Lösung:
Geschwindigkeitsvorgabe durch die Leitachse ist zu groß.	Die programmierte Geschwindigkeit auf einen niedrigeren Wert ändern.
"A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" oder "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" sind falsch parametrisiert.	Den Parameterinhalt von "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv" bzw. "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" kontrollieren.

E0113001, Maximaler Ruck überschrittenAnzeige: **E0113001**

Nichtfatale Warnung

Der vorgegebene Ruck wird gegen den Maximalwert "A-0-0036, Ruckgrenzwert bipolar" geprüft.

Ursache:	Lösung:
Zu geringer Wert in "A-0-0036, Ruckgrenzwert bipolar".	Parametrierung von "A-0-0036, Ruckgrenzwert bipolar" überprüfen und ggf. korrigieren.
Die Beschleunigungsvorgabe war größer als der in "A-0-0036, Ruckgrenzwert bipolar" parametrisierte Wert.	Verringern Sie den verwendeten Beschleunigungswert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

E0113002, Sollgeschwindigkeit zu hoch für Zykluszeit

Anzeige: [E0113002](#)

Nichtfatale Warnung

Aus der definierten Zykluszeit resultiert eine maximal zulässige Geschwindigkeit für auf der Steuerung interpolierte Achsen.

Aus dem Anwenderprogramm heraus wurde eine Geschwindigkeit größer oder gleich der maximal zulässigen Geschwindigkeit kommandiert. Die Geschwindigkeit wurde durch die Steuerung begrenzt.

Weitere Informationen unter

- Rexroth IndraMotion MLC 13 VRS, Funktionsbeschreibung, Kapitel Betriebsarten für synchrone Bewegungen mit elektronischer Getriebefunktion
- Randbedingungen für die Geschwindigkeitsvorgabe an eine Achse im PLCopen-Zustand "Synchronized Motion"

E0113003, Dynamische Ruckanpassung aktiv

Anzeige: [E0113003](#)

Nichtfatale Warnung

Mit aktiver Ruckbegrenzung (A-0-0216 != 0) kann es bei unglücklicher Kommandierung zu einem starken Überschwingen der Geschwindigkeit kommen.

Dies ist z.B. der Fall, wenn ein laufendes Bewegungskommando vorzeitig durch ein anderes Bewegungskommando abgebrochen wird und der neue kommandierte Ruck deutlich unter dem vorherigen kommandierten Ruck liegt. Da der Abbau einer bereits aufgebauten Beschleunigung mit dem neuen geringeren kommandierten Ruck nun deutlich länger dauert, kann dies zu einer Geschwindigkeitsüberhöhung führen.

Im Falle einer Verzögerung kann so auch eine ungewollte Richtungsumkehr eintreten.

Durch die "Dynamische Ruckanpassung" soll genau dieses Verhalten verhindert werden. Dazu wird der kommandierte Ruck so angepasst (erhöht), dass das Überschwingen der Geschwindigkeit zwischen zwei Schranken gehalten wird.

Die untere Schranke ist dabei durch 0 (Stillstand, d.h. keine Richtungsumkehr) gegeben. Die obere Schranke durch den eingestellten Geschwindigkeitsgrenzwert im Parameter A-0-0032.

Wird der Ruck angepasst, dann wird dies durch die Warnung "E113003; Dynamische Ruckanpassung aktiv" angezeigt.

Die dynamische Ruckanpassung lässt sich im Parameter "A-0-0201, Interpolatorkonfiguration" deaktivieren.

E0170001, Konfigurierte Masterachse ist geparkt

Anzeige: [E0170001](#)

Nichtfatale Warnung

Die Steuerung soll vom Betriebsmode in den Parametriermode umgeschaltet werden, während eine als Masterachse konfigurierte Achse geparkt ist.

Ursache: Eine konfigurierte Masterachse ist geparkt.

Lösung: Den Parameter "A-0-0024, Achszustand" der entsprechenden Achse auf 0 setzen, so dass die Achse nicht mehr geparkt ist.

E0180005, Warnung: Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel

Anzeige: [E0180005](#)

Nichtfatale Warnung

Im SPS-Programm werden Bewegungskommandos generiert, die zu Laufzeitschwankungen im Steuerungskern führen. Im Parameter "C-0-0404, Zeit-

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

scheibensteuerung" ist der Modus "monolithisch" des Steuerungskerns aktiviert.

Die SPS - Zeitscheibe überschreitet durch diese Laufzeitschwankung die Überwachungsgrenze in der Steuerung.

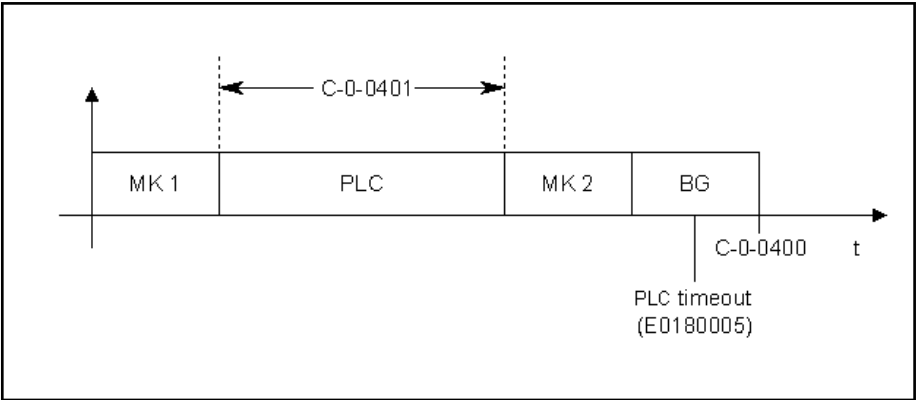


Abb. 3-1: Monolithisch arbeitender Steuerungskern

Im Parameter "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert" wird die Zykluszeit der Steuerung definiert. Der Steuerungskern und die SPS - Zeitscheibe müssen innerhalb des definierten Zyklus beendet werden. Im Parameter "C-0-0401, Zeitanteil der integrierten SPS von MC-Zykluszeit " wird definiert, wieviel Rechenzeit die SPS erhält. Die restliche Rechenzeit kann zur Bearbeitung des Steuerungskerns verwendet werden.

Benötigt die Steuerung mehr Rechenzeit für die Bearbeitung wird die Warnung "E0180005" generiert (siehe Beschreibung der Parameter C-0-0400, C-0-0401 und C-0-0404).

Ursache: Im SPS-Programm wurden Bewegungskommandos generiert, die zu einer Zyklusüberschreitung in der Steuerung geführt haben.

Lösung: Erhöhen Sie die "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert" oder verringern Sie den "C-0-0401, Zeitanteil der integrierten SPS von MC-Zykluszeit ".

E0200000, Verfügbarer Arbeitsspeicher (RAM) am Minimum

Anzeige: E0200000 Nichtfatale Warnung

Der verfügbare Arbeitsspeicher (RAM) ist am Minimum. Dies kann zu einem kritischen Systemzustand führen, da weitere Vorgänge im System, welche Speicher benötigen, möglicherweise nicht mehr durchgeführt werden können. Beispielsweise kann evtl. keine Kommunikation zu den Antrieben durchgeführt werden.

Ursache:	Lösung:
Ein Fehler im SPS-Anwender-Programm, welches ständig Speicher reserviert, der jedoch nicht mehr freigegeben wird.	Das SPS-Anwenderprogramm auf Fehler dieser Art prüfen. Dazu die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten, um anschließend die Überprüfung vorzunehmen.
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200001, Verfügbarer Speicher (CF) am Minimum

Anzeige: E0200001 Nichtfatale Warnung

Der verfügbare Speicher der CompactFlash ist am Minimum. Dies kann zu einem kritischen Systemzustand führen, da weitere Vorgänge im System,

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

welche Speicher auf der CompactFlash benötigen, möglicherweise nicht mehr durchgeführt werden können. Beispielsweise kann evtl. ein SPS-Bootprojekt nicht mehr abgelegt werden.

Ursache:	Lösung:
Zu viele bzw. zu große Projekte wurden auf der Steuerung (sprich der CompactFlash) abgelegt (archiviert). Zu große SPS-Anwenderprogramme (evtl. auch fehlerbehaftet aufgrund der Größe) wurden abgelegt	Das SPS-Anwenderprogramm bzw. das/die Projekt(e) auf Fehler dieser Art prüfen bzw. die zuviel/falsch abgelegten Projekte löschen.
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200002, Temperaturwarnung

Anzeige: [E0200002](#)

Nichtfatale Warnung

Nachfolgende steuerungsabhängige Temperatur wurden überschritten:

Steuerungsabhängige Temperaturwarnungen

Steuerung	Temperatur
CML25	87°C (188°F)
CML45, CML65	70°C (158°F)
VEP	65°C (149°F)

Diese Warnung wird automatisch gelöscht bei nachfolgender Temperatur:

Steuerungsabhängige Rücksetztemperaturen

Steuerung	Temperatur
CML25	82°C (180°F)
CML45, CML65	65°C (149°F)
VEP	60°C (140°F)

Siehe hierzu auch Diagnose "[F8200023](#), Kritische Temperatur erreicht, Prozessor wird angehalten"

- Ursache:**
- Die Steuerung wurde an einem Platz montiert, an welchem eine ausreichende Belüftung nicht sichergestellt ist.
 - An einem Montageplatz mit unzureichender Belüftung wurde kein Lüfter an der Steuerung angebracht.

Lösung: Für ausreichende Belüftung sorgen oder einen Lüfter an der Steuerungshardware anbringen.

E0200003, CPU-Auslastung in kritischem Bereich

Anzeige: [E0200003](#)

Nichtfatale Warnung

Die CPU-Auslastung hat den im Parameter "C-0-0418, CPU-Auslastung, Schwellwert für Warnung" eingestellten Wert überschritten.

Die Warnung wird automatisch gelöscht, wenn die CPU-Auslastung wieder unter den im Parameter C-0-0418 eingestellten Wert sinkt.

Die Steuerung ist ausgelastet:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Zykluszeit für SPS zu gering.	SPS Zykluszeit erhöhen.
Zeitanteil der integrierten SPS von MC-Zykluszeit zu hoch (C-0-0401).	Zeitanteil der integrierten SPS verringern (C-0-0401).
Zu viele Parameterzugriffe wurden programmiert.	Zahl der Parameterzugriffe verringern.
Überhöhter Netzwerk-Traffic zur Steuerung.	Netzwerk-Traffic zur Steuerung verringern.

E0200004, Verfügbarer Speicher (USR) am MinimumAnzeige: [E0200004](#)

Nichtfatale Warnung

Der verfügbare Speicher auf der User-Partition der CompactFlash ist am Minimum. Dies kann zu einem kritischen Systemzustand führen, da weitere Vorgänge im System, welche Speicher auf der CompactFlash benötigen, möglicherweise nicht mehr durchgeführt werden können. Beispielsweise kann evtl. ein SPS-Bootprojekt nicht mehr abgelegt werden.

Ursache:	Lösung:
Zu viele bzw. zu große Projekte wurden auf der Steuerung (sprich der CompactFlash) abgelegt (archiviert). Zu große SPS-Anwenderprogramme (evtl. auch fehlerbehaftet aufgrund der Größe) wurden abgelegt	Das SPS-Anwenderprogramm bzw. das/die Projekt(e) auf Fehler dieser Art prüfen bzw. die zuviel/falsch abgelegten Projekte löschen.
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200005, Verfügbarer Speicher (SYS) am MinimumAnzeige: [E0200005](#)

Nichtfatale Warnung

Der verfügbare Speicher auf der System-Partition der CompactFlash ist am Minimum. Dies kann zu einem kritischen Systemzustand führen, da weitere Vorgänge im System, welche Speicher auf der CompactFlash benötigen, möglicherweise nicht mehr durchgeführt werden können. Beispielsweise kann ein Firmware-Download nicht mehr erfolgen.

Ursache:	Lösung:
Es wurden fälschlicherweise Anwenderdateien auf der System-Partition abgelegt.	Alle fälschlicherweise abgelegten Dateien müssen von der System-Partition gelöscht werden.
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200006, Verfügbarer Speicher (OEM) am MinimumAnzeige: [E0200006](#)

Nichtfatale Warnung

Der verfügbare Speicher auf der OEM-Partition der CompactFlash ist am Minimum. Dies kann zu einem kritischen Systemzustand führen, da weitere Vorgänge im System, welche Speicher auf der CompactFlash benötigen, möglicherweise nicht mehr durchgeführt werden können.

Beispielsweise kann evtl. ein SPS-Bootprojekt nicht mehr abgelegt werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Zu viele bzw. zu große Projekte wurden auf der Steuerung (sprich der CompactFlash) abgelegt (archiviert). Zu große SPS-Anwenderprogramme (evtl. auch fehlerbehaftet aufgrund der Größe) wurden abgelegt	Das SPS-Anwenderprogramm bzw. das/die Projekt(e) auf Fehler dieser Art prüfen bzw. die zuviel/falsch abgelegten Projekte löschen.
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200007, Batterie von SRAM-Modul schwach

Anzeige: **E0200007**

Nichtfatale Warnung

Die Batterie eines SRAM-Moduls hat die Grenzspannung von 2,7 V unterschritten. Erfahrungsgemäß ist nach dem Unterschreiten des Grenzwertes noch eine Pufferung von mindestens einem Monat sichergestellt.

Die Kapazität reicht bei typischen Pufferströmen für 4,2 Jahre.

Der Diagnosemeldung ist zusätzlich eine Nummer anhängt. Sie gibt an, auf welchem Steckplatz (1, 2, 3 oder 4) sich das betroffene SRAM-Modul befindet. Die Angabe "0" weist auf ein SRAM-Modul hin, welches direkt in die Steuerung integriert ist.

Ursache:	Lösung:
Die Batterie eines SRAM-Moduls (auf einem Funktionsmodul bzw. direkt in die Steuerung integriert) liefert nicht mehr ausreichend Spannung.	In dem betroffenen SRAM-Modul bald möglichst die Batterie gewechselt werden um einen Datenverlust beim Abschalten der Steuerung zu vermeiden.
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung (siehe hierzu auch die auch Hinweise) immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.



Für einen Batterietausch ohne Datenverlust muss das Gerät eingeschaltet sein.

Die Überprüfung der Batterie erfolgt nur in größeren zeitlichen Abständen, da die Batterie bei den Messzyklen kurzzeitig belastet werden muss. Aus diesem Grund erfolgt die Rücksetzung der Warnung meist nicht direkt nach dem Einstecken der neuen Batterie, sondern kann mehrere Stunden (entsprechend der Dauer bis zum nächsten Messzyklus) benötigen.

Der Batterietausch ist auf den Funktionsmodulen von vorne ohne Demontage möglich. Beim Wechsel einer auf der Steuerung integrierten Batterie kann eine Demontage umliegender Baugruppen nötig sein.

E0200009, Geänderte Funktionalität der sercos FM Neustart

Anzeige: **E0200009**

Nichtfatale Warnung

Ein sercos II Funktionsmodul (CrossCom) am PCI-Bus einer L65/L45/L25 kann wahlweise als Antriebs- oder als C2C-Interface (Steuerungsverbund) eingesetzt werden. Die Auswahl der gewünschten Schnittstelle kann über die Funktionalität des sercos FMs vorgenommen werden.

Zur Konfiguration der sercos Funktionsmodule steht der Parameter Funktionsmodulbus-Sollkonfiguration (C-0-0040) zur Verfügung. In diesem Para-

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

meter können neben der Funktionalität auch weitere Festlegungen wie Slot-adresse am PCI-Bus, Modultyp etc. getroffen werden.

Diese Warnung weist darauf hin, dass sich in der Sollkonfiguration die Funktionalität einzelner sercos II FMs geändert hat und ein Neustart der Steuerung erforderlich ist.

Ursache:	Lösung:
Es ist nur ein sercos II FM am PCI-Bus vorhanden. An diesem ist die Funktionalität geändert worden.	Die Steuerung muss aus- und wieder eingeschaltet werden, damit die neue Funktionalität wirksam wird. Ansonsten bleibt die alte Funktionalität bestehen.
Es sind zwei sercos II FMs am PCI-Bus vorhanden. An diesen sind die Funktionalitäten kreuzweise geändert worden.	Die Steuerung muss aus- und wieder eingeschaltet werden, damit die neuen Funktionalitäten wirksam werden. Ansonsten bleiben die alten Funktionalitäten bestehen.



Ein sercos III FM am PCI-Bus kann immer nur als C2C-Interface betrieben werden.

E0200010, Geänderte Sollanzahl von sercos FM: ggf. Neustart

Anzeige: **E0200010**

Nichtfatale Warnung

Ein sercos II Funktionsmodul (CrossCom) am PCI-Bus einer L65/L45/L25 kann wahlweise als Antriebs- oder als C2C-Interface (Steuerungsverbund) eingesetzt werden. Die Auswahl der gewünschten Schnittstelle kann über die Funktionalität des sercos FMs vorgenommen werden.

Zur Konfiguration der sercos Funktionsmodule steht der Parameter Funktionsmodulbus-Sollkonfiguration (C-0-0040) zur Verfügung. In diesem Parameter können neben der Funktionalität auch weitere Festlegungen wie Slot-adresse am PCI-Bus, Modultyp etc. getroffen werden.

Im Parameter C-0-0040 werden alle sercos FMs eingetragen, die im Laufe des Steuerungsbetriebs benötigt werden, unabhängig davon, ob die Funktionalität (z.B. C2C) aktiviert oder deaktiviert ist. Ein möglicher Neustart hängt neben der geänderten Sollanzahl auch vom Status der Funktionsmodule bzw. bei Projektwechsel von den Anforderungen des neuen Projekts ab.

Diese Warnung weist für die unten aufgeführten Fälle auf eine geänderte Sollanzahl von sercos FMs hin. In den meisten Fällen ist ein Neustart der Steuerung erforderlich.

Ursache:	Lösung:
In der aktuellen Sollkonfiguration ist ein neues sercos FM eingetragen worden, dessen Funktionalität sofort oder auch erst im Laufe des Betriebs aktiviert werden soll. Evtl. wird auch die Funktionalität der alten sercos FMs geändert.	Die Steuerung muss aus- und wieder eingeschaltet werden, damit das neue Funktionsmodul (und evtl. die alten Funktionsmodule) gemäß seiner (ihrer) Funktionalität(en) initialisiert wird (werden). Ansonsten wird (werden) die neue (und die geänderten) Funktionalität(en) nicht wirksam.
In der neu projektierten Sollkonfiguration ist ein altes sercos II FM entfernt worden, das im laufenden Projekt als Antriebs-Interface benutzt wurde.	Die Steuerung muss aus- und wieder eingeschaltet werden, damit im neuen Projekt das Antriebs-Interface onboard als sercos III Interface betrieben wird. Ansonsten bleibt das alte sercos II Interface für den Antriebsring wirksam.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
In der neu projektierten Sollkonfiguration ist ein altes sercos FM entfernt worden, das im laufenden Projekt als C2C-Interface konfiguriert wurde. Die Steuerung nahm jedoch bisher nicht oder nimmt im neuen Projekt nicht mehr am Verbund teil.	Die Steuerung muss in diesem Fall nicht aus- und wieder eingeschaltet werden, da dieses Modul effektiv nicht benötigt wurde bzw. nicht mehr benötigt wird. Die Warnung kann ignoriert und gelöscht werden.
Alle sercos FMs sind aus der Sollkonfiguration entfernt worden (leere Liste).	Dieses ist i.A. eine Kombination aus den beiden vorherigen Fällen. Die Steuerung muss daher nicht notwendigerweise aus- und wieder eingeschaltet werden. Bei einem komplexen Projektwechsel wird jedoch im Zweifelsfall ein Neustart empfohlen.



Ein sercos III FM am PCI-Bus kann immer nur als C2C-Interface betrieben werden.

E0200011, Fehler in Sollkonfig. des Antriebsrings über sercos FM

Anzeige: [E0200011](#)

Nichtfatale Warnung

Ein sercos II Funktionsmodul (CrossCom) am PCI-Bus einer L65/L45/L25 ist als Antriebs-Interface konfiguriert, kann aber nicht als solches initialisiert werden.

Stattdessen fährt die Steuerung den Antriebsring automatisch onboard über das sercos III Interface hoch, soweit dieses möglich ist.

Ursache:	Lösung:
Es wurde kein sercos II Funktionsmodul mit der Slotadresse gefunden, die in der Funktionsmodulbus-Sollkonfiguration (C-0-0040) für das sercos II Antriebs-Interface festgelegt wurde.	Entweder: die Sollkonfiguration im C-0-0040 der tatsächlichen Slotadresse des sercos II FMs anpassen sowie die Steuerung aus- und wieder einschalten. Oder: Steuerung ausschalten, Slotadresse und Steckplatz des sercos II FMs anpassen und die Steuerung wieder einschalten.



Ein sercos III FM am PCI-Bus kann immer nur als C2C-Interface betrieben werden.

E0200012, Fehler in Sollkonfig. des Verbundrings über sercos FM

Anzeige: [E0200012](#)

Nichtfatale Warnung

Ein sercos II Funktionsmodul (CrossCom) am PCI-Bus einer L65/L45/L25 ist als C2C-Interface konfiguriert, kann aber nicht als solches initialisiert werden.

In diesem Fall kann die Steuerung allenfalls noch an einem sercos III Steuerungsverbund teilnehmen, wenn gleichzeitig noch ein sercos III Funktionsmodul am PCI-Bus vorhanden ist.

Ursache:	Lösung:
Es wurde kein sercos II Funktionsmodul mit der Slotadresse gefunden, die in der Funktionsmodulbus-Sollkonfiguration (C-0-0040) für das sercos II C2C-Interface festgelegt wurde.	Entweder: die Sollkonfiguration im C-0-0040 der tatsächlichen Slotadresse des sercos II FMs anpassen sowie die Steuerung aus- und wieder einschalten. Oder: Steuerung ausschalten, Slotadresse und Steckplatz des sercos II FMs anpassen und die Steuerung wieder einschalten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Ein sercos III FM am PCI-Bus kann immer nur als C2C-Interface betrieben werden. Hierbei findet kein Vergleich der Soll-/Ist-Konfiguration statt, es wird immer als C2C-Interface aktiv.

Ein sercos III FM am PCI-Bus ist dominant gegenüber einem sercos II FM. Existieren also sowohl sercos III und sercos II FMs am PCI-Bus, so kann über das sercos II Modul nur noch ein Antriebs-Interface unterstützt werden.

E0200013, Fehler in SYS-Partition, Überprüfung durchgeführtAnzeige: **E0200013**

Nichtfatale Warnung

Im Dateisystem der System-Partition der CompactFlash wurde ein Fehler entdeckt, woraufhin diese Partition einer Überprüfung incl. Fehlerbereinigung unterzogen wurde. Ziel dieser Maßnahme ist, die evtl. nicht mehr nutzbare Partition wieder herzustellen, so dass diese wieder verwendet werden kann.



Je nach Grad der Beschädigung des Dateisystems besteht im ungünstigen Fall die Möglichkeit, dass eine bzw. mehrere Dateien gelöscht wurden. Die Funktionalität der Steuerung kann aus diesem Grund evtl. beeinträchtigt sein.

Ursache: Im Dateisystem der System-Partition der CompactFlash ist ein Fehler aufgetreten. Dies kann z.B. der Fall sein wenn während des Ausschalten der Steuerung noch Dateien geschrieben werden.

Lösung: Vor dem Ausschalten der Steuerung das Schreiben von Dateien beenden.
Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200014, Fehler in OEM-Partition, Überprüfung durchgeführtAnzeige: **E0200014**

Nichtfatale Warnung

Im Dateisystem der OEM-Partition der CompactFlash wurde ein Fehler entdeckt, woraufhin diese Partition einer Überprüfung incl. Fehlerbereinigung unterzogen wurde. Ziel dieser Maßnahme ist, die evtl. nicht mehr nutzbare Partition wieder herzustellen, so dass diese wieder verwendet werden kann.



Je nach Grad der Beschädigung des Dateisystems besteht im ungünstigen Fall die Möglichkeit, dass eine bzw. mehrere Dateien gelöscht wurden. Die Funktionalität der Steuerung kann aus diesem Grund evtl. beeinträchtigt sein.

Ursache: Im Dateisystem der OEM-Partition der CompactFlash ist ein Fehler aufgetreten. Dies kann z.B. der Fall sein wenn während des Ausschalten der Steuerung noch Dateien geschrieben werden.

Lösung: Vor dem Ausschalten der Steuerung das Schreiben von Dateien beenden.
Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200015, Fehler in USR-Partition, Überprüfung durchgeführtAnzeige: **E0200015**

Nichtfatale Warnung

Im Dateisystem der USR-Partition der CompactFlash wurde ein Fehler entdeckt, woraufhin diese Partition einer Überprüfung incl. Fehlerbereinigung unterzogen wurde. Ziel dieser Maßnahme ist, die evtl. nicht mehr nutzbare Partition wieder herzustellen, so dass diese wieder verwendet werden kann.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Je nach Grad der Beschädigung des Dateisystems besteht im ungünstigen Fall die Möglichkeit, dass eine bzw. mehrere Dateien gelöscht wurden. Die Funktionalität der Steuerung kann aus diesem Grund evtl. beeinträchtigt sein.

Ursache: Im Dateisystem der USB-Partition der CompactFlash ist ein Fehler aufgetreten. Dies kann z.B. der Fall sein wenn während des Ausschalten der Steuerung noch Files geschrieben werden.

Lösung: Vor dem Ausschalten der Steuerung das Schreiben von Dateien beenden.
Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200016, Remanenter Speicher (NVRAM) am Min.: ggf Neustart

Anzeige: **E0200016**

Nichtfatale Warnung

Der verfügbare remanente Speicher für das MLC-System (NVRAM) ist am Minimum. Dies kann zu Performance-Einbußen bis hin zu einem kritischen Systemzustand führen, da weitere Vorgänge im System, welche Speicher benötigen, möglicherweise nicht mehr durchgeführt werden können.



Diese Warnung betrifft nicht den Bereich der SPS-Retain-Daten.

Ursache:	Lösung:
Der Anwender hat viel remanenten Speicher reserviert. Dies kann der Fall sein, wenn bereits viele Objekte angelegt wurden, welche remanente Daten benötigen (Bsp: Achsen, bestimmte Parameter) und nun z.B. eine weitere Achse angelegt wurde. Siehe evtl. hierzu auch den Eintrag "Speicher" in den Parameterbeschreibungen.	Keinen weiteren remanenten Speicher reservieren (d.h. keine weiteren Objekte anlegen welche remanenten Speicher benötigen), bereits angelegte Objekte (z.B. Achsen) wieder freigeben oder Neustart der Steuerung und damit eine Optimierung der Speicherplatzbelegung durchzuführen.
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E0200018, Sicherheitsmechanismen inaktiv für Systemmode-Debugging

Anzeige: **E0200018**

Nichtfatale Warnung

Systemmode Debugging wurde aktiviert.

Dies deaktiviert die Motion-Kernel Zykluszeitüberwachung und verhindert, dass IndraDrive Antriebe bei einzelnen Telegrammausfällen in die sercos Phase P0 schalten.

Zusätzlich wird der Hardware-Watchdog der Steuerung deaktiviert sowie ein vorhandenes Ready-Relais nicht geschlossen.



Bei Aktivierung dieser Einstellung werden Sicherheitsmechanismen der Steuerung deaktiviert. Dies ermöglicht das Systemmode Debuggen einer OCI-Applikation mit der Workbench OEM. Bitte beachten, dass diese Einstellung nur temporär und zu Debugging-Zwecken aktiviert werden sollte.

In einem Produktivsystem müssen durch Löschen des Bit 28 im Parameter C-0-0036 das Systemmode Debugging deaktiviert und dadurch die Sicherheitsmechanismen wieder aktiviert werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Im Parameter C-0-0036 wurde das Bit 28 "Systemmode Debugging aktivieren" gesetzt	Löschen des Bit 28 im Parameter C-0-0036

E0200019, Sicherheitsmechanismen inaktiv für Taskmode-DebuggingAnzeige: **E0200019**

Nichtfatale Warnung

Taskmode Debugging wurde aktiviert.

Dies deaktiviert die Motion-Kernel Zykluszeitüberwachung und verhindert, dass IndraDrive-Antriebe bei einzelnen Telegrammausfällen in die sercos Phase P0 schalten.



Bei Aktivierung dieser Einstellung werden Sicherheitsmechanismen der Steuerung deaktiviert. Dies ermöglicht das Taskmode-Debuggen einer OCI-Applikation mit der Workbench OEM. Bitte beachten, dass diese Einstellung nur temporär und zu Debugging-Zwecken aktiviert werden sollte.

In einem Produktivsystem müssen durch Löschen des Bit 27 im Parameter C-0-0036 das "Taskmode Debugging" deaktiviert und dadurch die Sicherheitsmechanismen wieder aktiviert werden.

Ursache:	Lösung:
Im Parameter C-0-0036 wurde das Bit 27 "Taskmode Debugging aktivieren" gesetzt	Löschen des Bit 27 im Parameter C-0-0036

E02C00B7, Achsgeschwindigkeit zu grossAnzeige: **E02C00B7**

Nichtfatale Warnung

Ursachen im Automatik-Betrieb: Der Geschwindigkeitsgrenzwert einer Achse (A-0-0032 oder A-0-0033) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wird reduziert.

Im RCL-Programm wurde V, V_PTP, VFACTOR zu groß programmiert oder der Feed-override Faktor ist zu groß (siehe K-0-0240) oder der anzufahrende Punkt nähert sich einer Singularität.

Lösung: Passen sie die programmierten bzw. vorgegebene Werte entsprechend an oder erhöhen sie den Geschwindigkeitsgrenzwert der Achse.

Ursachen im Manuell-Betrieb: Die Geschwindigkeit einer Achse hat die schnelle Jog-Geschwindigkeit (A-0-0083) überschritten.

Mögliche Ursachen sind:

Joggeschwindigkeit beim Joggen in Raumkoordinaten ist zu hoch (K-0-0083)

Der anzufahrende Punkt nähert sich einer Singularität.

Der Feed-override Faktor ist zu groß (siehe K-0-0240)

Lösung: Passen sie die Parameter A-0-0083 und K-0-0083 entsprechend an.

E02C00B8, Achsgeschwindigkeit zu grossAnzeige: **E02C00B8**

Nichtfatale Warnung

Ursache: Die maximale Pfadgeschwindigkeit (siehe K-0-0003) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wurde begrenzt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die programmierte bzw. resultierende Pfadgeschwindigkeit wurde zu groß angegeben (siehe V oder VFACTOR im RCL-Programm) oder der Feed-override Faktor (siehe K-0-0240) ist zu groß.

Lösung: Reduzieren Sie die vorgegebene Pfadgeschwindigkeit oder erhöhen Sie die maximale Pfadgeschwindigkeit im Parameter K-0-0003.

E02C0184, Vektorzuweisung mit unterschiedlicher Anzahl Komponenten

Anzeige: [E02C0184](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: Vektorzuweisung mit unterschiedlicher Anzahl Komponenten.

E02C085E, SRAM Batterie leer

Anzeige: [E02C085E](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: SRAM Batterie leer.

E02C0880, Achse deaktiviert

Anzeige: [E02C0880](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: Achse deaktiviert.

E02C08CD, Resultierender Bahnruck zu gross

Anzeige: [E02C08CD](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: Der maximale Bahnruck (siehe K-0-0035) wurde überschritten.
Der Bahnruck wurde begrenzt.

Der programmierte bzw. resultierende Bahnruck wurde zu groß angegeben.

Lösung: Reduzieren Sie den vorgegebenen Bahnruck oder erhöhen Sie den maximalen Bahnruck im Parameter K-0-0035.

E02C08CE, Resultierende Bahnbeschleunigung zu gross

Anzeige: [E02C08CE](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: Die maximale Bahnbeschleunigung (siehe K-0-0034) wurde überschritten.
Die Bahnbeschleunigung wurde begrenzt. Die programmierte bzw. resultierende Bahnbeschleunigung wurde zu groß angegeben oder der Acceleration-Override Faktor (siehe K-0-0242) ist zu groß.

Lösung: Reduzieren Sie die vorgegebene Bahnbeschleunigung oder erhöhen Sie die maximale Bahnbeschleunigung im Parameter K-0-0034.

E02C08CF, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross

Anzeige: [E02C08CF](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: Die maximale Pfadgeschwindigkeit (siehe K-0-0003) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wurde begrenzt.

Die programmierte bzw. resultierende Pfadgeschwindigkeit wurde zu groß angegeben (siehe V oder VFACTOR im RCL-Programm) oder der Feed-override Faktor (siehe K-0-0240) ist zu groß.

Lösung: Reduzieren Sie die vorgegebene Pfadgeschwindigkeit oder erhöhen Sie die maximale Pfadgeschwindigkeit im Parameter K-0-0003.

E02C08D2, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross

Anzeige: [E02C08D2](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: Die maximale Pfadgeschwindigkeit (siehe K-0-0003) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wurde begrenzt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die programmierte bzw. resultierende Pfadgeschwindigkeit wurde zu groß angegeben (siehe V oder VFACTOR im RCL-Programm) oder der Feed-override Faktor (siehe K-0-0240) ist zu groß.

Lösung: Reduzieren Sie die vorgegebene Pfadgeschwindigkeit oder erhöhen Sie die maximale Pfadgeschwindigkeit im Parameter K-0-0003.

E02C08D3, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross

Anzeige: **E02C08D3**

Nichtfatale Warnung

Ursache: Die maximale Pfadgeschwindigkeit (siehe K-0-0003) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wurde begrenzt.

Die programmierte bzw. resultierende Pfadgeschwindigkeit wurde zu groß angegeben (siehe V oder VFACTOR im RCL-Programm) oder der Feed-override Faktor (siehe K-0-0240) ist zu groß.

Lösung: Reduzieren Sie die vorgegebene Pfadgeschwindigkeit oder erhöhen Sie die maximale Pfadgeschwindigkeit im Parameter K-0-0003.

E02C08D4, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross

Anzeige: **E02C08D4**

Nichtfatale Warnung

Ursache: Die maximale Pfadgeschwindigkeit (siehe K-0-0003) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wurde begrenzt.

Die programmierte bzw. resultierende Pfadgeschwindigkeit wurde zu groß angegeben (siehe V oder VFACTOR im RCL-Programm) oder der Feed-override Faktor (siehe K-0-0240) ist zu groß.

Lösung: Reduzieren Sie die vorgegebene Pfadgeschwindigkeit oder erhöhen Sie die maximale Pfadgeschwindigkeit im Parameter K-0-0003.

E02C08D5, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross

Anzeige: **E02C08D5**

Nichtfatale Warnung

Ursache: Die maximale Pfadgeschwindigkeit (siehe K-0-0003) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wurde begrenzt.

Die programmierte bzw. resultierende Pfadgeschwindigkeit wurde zu groß angegeben (siehe V oder VFACTOR im RCL-Programm) oder der Feed-override Faktor (siehe K-0-0240) ist zu groß.

Lösung: Reduzieren Sie die vorgegebene Pfadgeschwindigkeit oder erhöhen Sie die maximale Pfadgeschwindigkeit im Parameter K-0-0003.

E02C08D6, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross

Anzeige: **E02C08D6**

Nichtfatale Warnung

Ursache: Die maximale Pfadgeschwindigkeit (siehe K-0-0003) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wurde begrenzt.

Die programmierte bzw. resultierende Pfadgeschwindigkeit wurde zu groß angegeben (siehe V oder VFACTOR im RCL-Programm) oder der Feed-override Faktor (siehe K-0-0240) ist zu groß.

Lösung: Reduzieren Sie die vorgegebene Pfadgeschwindigkeit oder erhöhen Sie die maximale Pfadgeschwindigkeit im Parameter K-0-0003.

E02C08D7, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross

Anzeige: **E02C08D7**

Nichtfatale Warnung

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Die maximale Pfadgeschwindigkeit (siehe K-0-0003) wurde überschritten. Die Geschwindigkeit wurde begrenzt.
Die programmierte bzw. resultierende Pfadgeschwindigkeit wurde zu groß angegeben (siehe V oder VFACTOR im RCL-Programm) oder der Feed-override Faktor (siehe K-0-0240) ist zu groß.
- Lösung:** Reduzieren Sie die vorgegebene Pfadgeschwindigkeit oder erhöhen Sie die maximale Pfadgeschwindigkeit im Parameter K-0-0003.

E02C08DF, Kein Name beim Aufruf von SET_RK_SYSTEM angegeben

Anzeige: **E02C08DF**

Nichtfatale Warnung

- Ursache:** Kein Name beim Aufruf von SET_RK_SYSTEM.

E02C0900, Überschleiffehler: Interpolator

Anzeige: **E02C0900**

Nichtfatale Warnung

- Ursache:** Bei der Berechnung einer Überschleifbewegung ist ein Fehler im Interpolator aufgetreten. Übergangsgeschwindigkeiten und -beschleunigungen wurden nicht berechnet.
- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C0901, Überschleiffehler: Spline Vorhaltedistanz zu groß

Anzeige: **E02C0901**

Nichtfatale Warnung

- Ursache:** Die Vorhaltedistanz der Splineberechnung überschreitet die Pfaddistanz des Verfahrbefehls.
Die Vorhaltedistanz ergibt sich aus der Pfadgeschwindigkeit, der Vorhaltezeit des K-0-0250 und der aktuellen Position zum Zeitpunkt des späten Überschleifens.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Wählen Sie eine geringere Pfadgeschwindigkeit.
Wählen Sie eine geringere Vorhaltezeit.
Setzen Sie den nächsten Verfahrbefehl früher ab.

E02C0902, Überschleiffehler: Bremsdistanz zu kurz

Anzeige: **E02C0902**

Nichtfatale Warnung

- Ursache:** Die notwendige Abbremsdistanz beim Überschleifen überschreitet die Pfaddistanz des Verfahrbefehls.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Wählen Sie eine geringere Pfadgeschwindigkeit.
Wählen Sie eine geringere Vorhaltezeit.
Setzen Sie den nächsten Verfahrbefehl früher ab.

E02C0903, Überschleiffehler: Radius zu klein

Anzeige: **E02C0903**

Nichtfatale Warnung

- Ursache:** Der Radius für die Überschleifbewegung ist zu klein.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Programmieren Sie einen größeren Radius.

E02C0904, Überschleiffehler: Spline Vorhaltedistanz überschritten

Anzeige: **E02C0904**

Nichtfatale Warnung

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Die Vorhaldedistanz der Splineberechnung wurde überschritten.
Die Vorhaldedistanz ergibt sich aus der Pfadgeschwindigkeit, der Vorhaltezeit des K-0-0250 und der aktuellen Position zum Zeitpunkt des späten Überschleifens.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Wählen Sie eine geringere Pfadgeschwindigkeit.
Wählen Sie eine höhere Vorhaltezeit.
Setzen Sie den nächsten Verfahrbefehl früher ab.
Reduzieren Sie die Auslastung der Steuerung.

E02C0905, Überschleiffehler: Punkt ungültig

- Anzeige: [E02C0905](#) Nichtfatale Warnung
- Ursache:** Ein Punkt der Überschleifbewegung konnte nicht berechnet werden.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C0906, Überschleiffehler: Spline Parameterlänge ungültig

- Anzeige: [E02C0906](#) Nichtfatale Warnung
- Ursache:** Die Parameterlänge des Splines konnte nicht bestimmt werden.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C0907, Überschleiffehler: Splinefunktion ungültig

- Anzeige: [E02C0907](#) Nichtfatale Warnung
- Ursache:** Die Splinefunktion konnte nicht bestimmt werden.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C0908, Überschleiffehler: Spline Bogenlänge ungültig

- Anzeige: [E02C0908](#) Nichtfatale Warnung
- Ursache:** Die Bogenlänge des Splines konnte nicht bestimmt werden.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C0909, Überschleiffehler: Inverse Bahnlängenfunktion ungültig

- Anzeige: [E02C0909](#) Nichtfatale Warnung
- Ursache:** Die inverse Bahnlängenfunktion des Splines konnte nicht bestimmt werden.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.
- Lösung:** Wählen Sie eine geringere Pfadgeschwindigkeit.
Wählen Sie eine geringere Vorhaltezeit.
Setzen Sie den nächsten Verfahrbefehl früher ab.
Wählen Sie einen größeren Radius zum Überschleifen.

E02C090A, Überschleiffehler: Spline Interpolator

- Anzeige: [E02C090A](#) Nichtfatale Warnung
- Ursache:** Bei der Berechnung einer Überschleifbewegung ist ein Fehler im Interpolator aufgetreten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C090B, Überschleiffehler: Spline ungültig

Anzeige: [E02C090B](#) Nichtfatale Warnung

Ursache: Die Splinefunktion konnte nicht bestimmt werden.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C090C, Überschleiffehler: Bahn am Ende kürzen

Anzeige: [E02C090C](#) Nichtfatale Warnung

Ursache: Der Pfad des Bewegungsbefehls konnte nicht gekürzt werden.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C090D, Überschleiffehler: Bahn am Anfang kürzen

Anzeige: [E02C090D](#) Nichtfatale Warnung

Ursache: Der Pfad des Bewegungsbefehls konnte nicht gekürzt werden.
Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C090E, Überschleiffehler: Berechnung Bremsdistanz fehlerhaft

Anzeige: [E02C090E](#) Nichtfatale Warnung

Ursache: Bei der Berechnung der Bremsdistanz einer Überschleifbewegung ist ein Fehler aufgetreten.

Das Überschleifen mit CONT_SLOPE wird abgebrochen.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

E02C090F, Mehrfaches Auf-/Absynchronisieren nicht erlaubt

Anzeige: [E02C090F](#) Nichtfatale Warnung

Die Warnung kann bei den Funktionsbausteinen ML_BeltDeSynchronization-WithLimits und ML_BeltSynchronizationWithLimits auftreten.

Es wurde versucht die Achsgruppe über Grenzwerte auf ein Band ab- bzw. aufzusynchronisieren, obwohl die Achsgruppe bereits synchron bzw. unsynchron zu diesem Band war.

Die entsprechenden Funktionsbausteine wurden abgebrochen und nicht ausgeführt.

E0350154, RCL-Kompiler, Zeichen überlesen

Anzeige: [E0350154](#) Nichtfatale Warnung

Ursache: RCL-Kompiler: Zeichen überlesen.

E0350175, RCL-Kompiler, Symbole bis zum Dateiende werden ignoriert

Anzeige: [E0350175](#) Nichtfatale Warnung

Ursache: Symbole bis zum Dateiende werden ignoriert.

E0350176, RCL-Kompiler, Symbole bis zum Dateiende werden ignoriert

Anzeige: [E0350176](#) Nichtfatale Warnung

Ursache: Symbole bis zum Dateiende werden ignoriert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

E0350187, RCL-Kompiler, Nur EXTERN und GLOBAL erlaubtAnzeige: [E0350187](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: RCL-Kompiler: Nur EXTERN und GLOBAL erlaubt.**E035021C, RCL-Kompiler, Nicht def. Variable als BINARY deklariert**Anzeige: [E035021C](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: RCL-Kompiler: Nicht definierte Variable als Typ BINARY deklariert.**E035021D, RCL-Kompiler, Nicht def. Variable als CHAR deklariert**Anzeige: [E035021D](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: RCL-Kompiler: Nicht definierte Variable als Typ CHAR deklariert.**E0350236, RCL-Kompiler, Implizite Punktdefinition**Anzeige: [E0350236](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: RCL-Kompiler: Implizite Punktdefinition.**E0350246, RCL-Kompiler, Unzulässiges Alignment**Anzeige: [E0350246](#)

Nichtfatale Warnung

Ursache: RCL-Kompiler: Unzulässiges Alignment.**E0370001, System überlastet**Anzeige: [E0370001](#)

Nichtfatale Warnung

Nicht alle Tasks des Systems sind in der im Parameter "C-0-0407, Kommunikations-Watchdog" eingestellten Zeit zur Abarbeitung gekommen.

Ursache Die verfügbare Rechenzeit ist durch hochprioritäre Tasks ausgelastet und der, über den Parameter "C-0-0408, Zeitschlitz, Kommunikation" eingestellte, Zeitschlitz reicht nicht aus, um alle Tasks des Systems abzuarbeiten. Hochprioritäre Tasks, die dies verursachen, können SPS-Tasks sowie die Task zur Berechnung der Motion sein.**Lösung** Im Dialogfenster "Zykluszeiten" kann die Zeit, die zur Berechnung der Motion benötigt wird, ausgelesen werden. Die Zeiten der konfigurierten SPS-Task kann über die "Taskkonfiguration" ausgelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die Task zur Berechnung der Motion verbraucht die gesamte Rechenzeit	Erhöhen Sie die Motion- Zykluszeit "C-0-0400 MC-Zykluszeit (Tcyc) Sollwert"
Eine zyklische SPS-Task verbraucht die gesamte Rechenzeit	Erhöhen Sie die Zykluszeit der SPS-Task
Eine nicht zyklische SPS-Task verbraucht die gesamte Rechenzeit	Versuchen Sie Programmteile der SPS-Task, die viel Zeit beanspruchen, in zyklische SPS-Tasks auszulagern, deren Zykluszeit größer ist
Der eingestellte Zeitschlitz reicht nicht aus, um alle Task des Systems abzuarbeiten	Erhöhen Sie den Zeitschlitz "C-0-0408, Zeitschlitz, Kommunikation"
Die Zeit für den Watchdog ist zu gering	Erhöhen Sie die Zeit "C-0-0407, Kommunikations-Watchdog"

E03C0001, Integritätsprüfung der XML Konfiguration fehlgeschlagenAnzeige: [E03C0001](#)

Nichtfatale Warnung

Die Integritätsprüfung der XML-Konfiguration ist fehlgeschlagen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Die Konfigurationsdatei der Steuerung "DeviceXCC.xml" wird während des Hochlaufes der Steuerung auf Modifikationen geprüft.
Wird eine nicht zertifizierte Änderung der Konfiguration erkannt, so wird diese Warnung ausgegeben.
- Lösung:** Die korrekte Funktion der Steuerung kann nicht sicher gewährleistet werden.
Es wird ausdrücklich empfohlen, die Konfigurationsdatei, bspw. durch ein Firmwaredownload, wieder herzustellen.

E0400001, Defektes Typenschild

Anzeige: **E0400001**

Nichtfatale Warnung

Die Typenschilddaten der Steuerung sind fehlerhaft.

Das bedeutet, dass folgende Informationen möglicherweise nicht auslesbar sind:

- Seriennummer
- Materialnummer
- Materialindexnummer
- Typenschild

E039****, SPS-Warnungen aus dem Kernel

Ursache: Der SPS-Kernel meldet eine Warnung.

Lösung: Es sind keine weiteren Informationen zu dieser Warnung verfügbar.

Schauen Sie in der IndraLogic-Online-Fehlerliste nach, oder wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

E03A****, SPS-Warnungen aus firmeneigenen Komponenten

Ursache: Eine der firmeneigenen Komponenten meldet eine Warnung.

Lösung: Es sind keine weiteren Informationen zu dieser Warnung verfügbar.

Wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

3.1.4 C0-Fehler, Nicht fatale Fehler

C0-Fehler, Fehlerreaktion

Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt, keine Fehlerreaktion.

C2C-C100 bedeutet, dass das Hochschalten der C2C-Slaves im Verbund von C2C-Phase P2 nach P3 gescheitert ist.

C2C-C200 bedeutet, dass das Hochschalten der C2C-Slaves im Verbund von C2C-Phase P3 nach P4 (BB) gescheitert ist.

C0280101, C2C-C0100: Parametersatz unvollständig/fehlerhaft

Anzeige: **C0280101**

C0, Kommandofehler, Command_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, den C2C-Verbund in den Betriebszustand hoch zu schalten. Dieser Versuch während der Umschaltung von Phase 2 nach Phase 3 gescheitert.

Ursache: Mindestens einer der C2C-Slaves bricht das Kommando 'Umschalten von Phase 2 nach Phase 3' (C-0100) mit einem Kommandofehler ab, da er bei der Prüfung seiner C2C-Konfiguration ein Problem erkannt hat. Der vom C2C-Master gesendete Parametersatz ist entweder unvollständig oder fehlerhaft.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Gründe dafür können unterschiedliche Soll-Zykluszeiten für C2C und Antriebsring sein (s. Parameter C-0-0400, C-0-0503, C-0-0700) oder Inkonsistenzen bei den zu produzierenden und lokal projizierten Achsen (s. C-0-0778) sein.

Auch ein Übertragungsfehler über den C2C-Servicekanal ist nicht auszuschließen.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die vom C2C-Master konfigurierten (von den Teilnehmern zu produzierenden) Masterachsen in den entsprechenden Teilnehmern auch lokal konfiguriert sind und die vorgegebene C2C-Zykluszeit in den C2C-Slaves mit der Zykluszeit für die Führungskommunikation (Antriebsring) übereinstimmt.



Der C2C-Master bricht den C2C-Hochlauf mit der Fehlermeldung 'C2C Fehler beim Umschalten nach Phase 3' (**F0280029**) ab.



Dieser Fehler wird auch als Standardfehler gemeldet, wenn keiner der Gründe für die weiteren spezifizierten Kommandofehler zutrifft.

C0280102, C2C-C0100: Kommunikationsparameter Grenzwertfehler

Anzeige: **C0280102**

C0, Kommandofehler, Command_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, den C2C-Verbund in den Betriebszustand hoch zu schalten. Dieser Versuch während der Umschaltung von Phase 2 nach Phase 3 gescheitert.

Ursache: Mindestens einer der C2C-Slaves bricht das Kommando 'Umschalten von Phase 2 nach Phase 3' (C-0100) mit einem Kommandofehler ab, da er bei der Prüfung seiner C2C-Konfiguration ein Problem erkannt hat. Der vom C2C-Master gesendete Parametersatz führt zu Grenzwertfehlern beim Slave.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die vom C2C-Master vorgegebene C2C-Zykluszeit in den C2C-Slaves eingestellt werden kann.



Der C2C-Master bricht den C2C-Hochlauf mit der Fehlermeldung 'C2C Fehler beim Umschalten nach Phase 3' (**F0280029**) ab.

C0280108, C2C-C0100: Zeitschlitzparameter fehlerhaft (Zykluszeit)

Anzeige: **C0280108**

C0, Kommandofehler, Command_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, den C2C-Verbund in den Betriebszustand hoch zu schalten. Dieser Versuch während der Umschaltung von Phase 2 nach Phase 3 gescheitert.

Ursache: Mindestens einer der C2C-Slaves bricht das Kommando 'Umschalten von Phase 2 nach Phase 3' (C-0100) mit einem Kommandofehler ab, da er bei der Prüfung seiner C2C-Konfiguration ein Problem erkannt hat. Das vom C2C-Master vorgegebene C2C-Timing konnte vom Slave intern nicht eingestellt werden.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.



Der C2C-Master bricht den C2C-Hochlauf mit der Fehlermeldung 'C2C Fehler beim Umschalten nach Phase 3' (**F0280029**) ab.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

C0280109, C2C-C0100: Offset im HotPlug-Feld unzulässig (Adr. MDT)

Anzeige: [C0280109](#)

C0, Kommandofehler, Command_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden. Dieser Versuch ist in der Hot-Plug-Phase 2 gescheitert.

Ursache: Mindestens einer der neuen C2C-Slaves lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da während des Umschaltkommandos S-0-0127 in der Hot-Plug-Phase 2 einen unzulässigen Offset im Hot-Plug-Feld erkannt hat.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.



Der C2C-Master meldet den Fehler 'C2C-Master - Hot-Plug-Mechanismus abgebrochen' ([F0280065](#)).

C0280113, C2C-C0100: Falsches Zykluszeit-Verhältnis (Motion/sercos)

Anzeige: [C0280113](#)

C0, Kommandofehler, Command_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, den C2C-Verbund in den Betriebszustand hoch zu schalten. Dieser Versuch während der Umschaltung von Phase 2 nach Phase 3 gescheitert.

Ursache: Mindestens einer der C2C-Slaves bricht das Kommando 'Umschalten von Phase 2 nach Phase 3' (C-0100) mit einem Kommandofehler ab, da er bei der Prüfung seiner C2C-Konfiguration ein Problem erkannt hat. Die vom C2C-Master vorgegebene C2C-Zykluszeit konnte in den C2C-Slaves nicht eingestellt werden, da sie kein Vielfaches der lokal vorgegebenen Zykluszeit für die Führungskommunikation ist oder umgekehrt (s. Parameter C-0-0400, C-0-0503, C-0-0700).

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die eingestellten verschiedenen Zykluszeiten Vielfache voneinander sind.



Der C2C-Master bricht den C2C-Hochlauf mit der Fehlermeldung 'C2C Fehler beim Umschalten nach Phase 3' ([F0280029](#)) ab.

C0280171, C2C-C0100: Max. Länge für Verbindungen überschritten

Anzeige: [C0280171](#)

C0, Kommandofehler, Command_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, den C2C-Verbund in den Betriebszustand hoch zu schalten. Dieser Versuch während der Umschaltung von Phase 2 nach Phase 3 gescheitert.

Ursache: Mindestens einer der C2C-Slaves bricht das Kommando 'Umschalten von Phase 2 nach Phase 3' (C-0100) mit einem Kommandofehler ab, da er bei der Prüfung seiner C2C-Konfiguration ein Problem erkannt hat. Die vom C2C-Master gesendete Verbindungskonfiguration hat die maximale Länge für die zu übertragenen C2C-Daten überschritten.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die in Ihren Verbindungen zu übertragenden Daten die zulässige Gesamtlänge für die Verbindungsdaten nicht überschreitet.



Der C2C-Master bricht den C2C-Hochlauf mit der Fehlermeldung 'C2C Fehler beim Umschalten nach Phase 3' ([F0280029](#)) ab.

C0280172, C2C-C0100: Keine Delaymessung durchgeführt (S-0-1024)

Anzeige: [C0280172](#)

C0, Kommandofehler, Command_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, den C2C-Verbund in den Betriebszustand hoch zu schalten. Dieser Versuch während der Umschaltung von Phase 2 nach Phase 3 gescheitert.

Ursache: Mindestens einer der C2C-Slaves bricht das Kommando 'Umschalten von Phase 2 nach Phase 3' (C-0100) mit einem Kommandofehler ab, da er seine Delaymessung (Kommando S-0-1024) gar nicht oder nur fehlerhaft durchführen konnte.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.



Der C2C-Master bricht den C2C-Hochlauf mit der Fehlermeldung 'C2C Fehler beim Umschalten nach Phase 3' ([F0280029](#)) ab.

C0280173, C2C-C0100: Max. Anzahl von Verbindungen überschritten

Anzeige: [C0280173](#)

C0, Kommandofehler, Command_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, den C2C-Verbund in den Betriebszustand hoch zu schalten. Dieser Versuch während der Umschaltung von Phase 2 nach Phase 3 gescheitert.

Ursache: Mindestens einer der C2C-Slaves bricht das Kommando 'Umschalten von Phase 2 nach Phase 3' (C-0100) mit einem Kommandofehler ab, da er bei der Prüfung seiner C2C-Konfiguration ein Problem erkannt hat. Die vom C2C-Master gesendete Verbindungskonfiguration hat die maximale Anzahl von Verbindungen überschritten.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die Anzahl Ihrer konfigurierten Verbindungen die zulässige Gesamtzahl nicht überschreitet.



Der C2C-Master bricht den C2C-Hochlauf mit der Fehlermeldung 'C2C Fehler beim Umschalten nach Phase 3' ([F0280029](#)) ab.

3.1.5 F0-Fehler, Nicht fatale Fehler

F0-Fehler, Fehlerreaktion

Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt, keine Fehlerreaktion.

F0020001 bis F0020009, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0020010, Kein Socket verfügbar

Anzeige: [F0020010](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: Es konnte in der Firmware kein Socket geöffnet werden. Möglicherweise wurden durch ein Anwenderprogramm alle Sockets des Systems aufgebraucht.

Abhilfe: Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Überprüfen Sie das Anwenderprogramm, ob viele Sockets verwendet werden. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0020011 bis F0050013, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0070001, Parameterspeichergröße hat sich geändert

Anzeige: [F0070001](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Dieser Fehler kann nach einem Firmwaretausch auftreten. In der neuen Version hat sich die Datengröße mindestens eines Parameters geändert. Der Parameter wird auf seinen Initialwert gesetzt.

Während des Phasenhochlaufs wird der Parameter in die Liste der ungültigen Parameter (C-0-0111 / A-0-0011 / K-0-0011) eingetragen.

Ursache: Dieser Fehler kann nach einem Firmwaretausch auftreten.

Lösung: Übergeben Sie an alle Parameter, die im C-0-0111, A-0-0011 bzw. K-0-0011 eingetragen sind, einen gültigen Wert.

F00A0001, Parameterschreibfehler während Import, siehe C-0-0114

Anzeige: [F00A0001](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Mit dem Parameter "C-0-1011, Kommando: Importiere Parameter" wurde der Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

Hierbei konnte mindestens ein Parameter nicht geschrieben werden. Die Liste der fehlgeschlagenen Parameter kann mit dem Parameter "C-0-0114, IDN-Liste der Importfehler" überprüft werden.

Ursache: Evtl. wurde das par-File von Hand editiert, hierbei könnte ein Fehler unterlaufen sein.

Lösung: Fehler korrigieren und Import wiederholen oder fehlerhafte Parameter von Hand korrigieren.

F00A0002, Import/Export, Datei konnte nicht geöffnet werden

Anzeige: [F00A0002](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Mit dem Parameter "C-0-1011, Kommando: Importiere Parameter" wurde der Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

Die dazu notwendige par-Datei konnte nicht gefunden werden.

Ursache:

- Es wurde kein Export ausgeführt oder
- die Datei wurde gelöscht.

Lösung: Datei neu erstellen.

F00A0003, Import/Export, unbekannter Parametertyp

Anzeige: [F00A0003](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Mit dem Parameter "C-0-1011, Kommando: Importiere Parameter" wurde der Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

In der Datei wurden Parametertypen verwendet, die nicht durch die Steuerung unterstützt werden.

Ursache: Die par-Datei wurde evtl. mit einer anderen Firmware-Version erstellt.

Lösung: Entsprechende Parameter in der Datei löschen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F00A0004, Import: max. Zeilenlänge in Importdatei überschrittenAnzeige: **F00A0004**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Mit dem Parameter "C-0-1011, Kommando: Importiere Parameter" wurde der Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

Ursache: In der Datei ist mindestens ein Parameter, dessen Zeilenlänge größer als 999 Zeichen ist.

Lösung: Entsprechende Parameter in der Datei löschen und von Hand eingeben.

F00A0005, Import/Export, sercos Parameterformat nicht unterstütztAnzeige: **F00A0005**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Mit dem Parameter "C-0-1011, Kommando: Importiere Parameter" wurde der Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

Ursache: In der Datei ist mindestens ein Parameter, dessen Parameterformat (z.B. 8-Byte Parameter) nicht unterstützt wird.

Lösung: Entsprechende Parameter in der Datei löschen und von Hand eingeben.

F00A0009, Import/Export: Parametertyp ungültigAnzeige: **F00A0009**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Es wurde ein Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

In der Datei sind Parameter enthalten, deren Parametertyp nicht zur angegebenen Kennung im zugehörigen Header passt.

Ursache: Evtl. wurde das par-File vom Anwender editiert, hierbei könnte ein Fehler unterlaufen sein.

Lösung: Die entsprechenden Parameter aus der Datei entfernen

F00A0010, Import/Export: Parameterattribut ungültigAnzeige: **F00A0010**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Es wurde ein Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

In der Datei sind Parameter enthalten, deren Attribut sich vom entsprechenden Parameterattribut im Antrieb unterscheidet.

Ursache: Evtl. wurde das par-File mit einer Antriebsversion erstellt, bei der die Attribute anders definiert sind als beim Zielantrieb.

Lösung: Entsprechende Parameter aus der Datei entfernen und manuell eingeben.

F00A0011, Import/Export: Wert überschreitet Datenbereich (Maximum)Anzeige: **F00A0011**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Es wurde ein Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

In der Datei sind Parameter enthalten, deren Wert den Maximalwert des für sie definierten Datentyps überschreitet.

Ursache: Evtl. wurde das par-File vom Anwender editiert, hierbei könnte ein Fehler unterlaufen sein.

Lösung: Entsprechende Parameter aus der Datei entfernen und manuell eingeben.

F00A0012, Import/Export: Wert unterschreitet Datenbereich (Minimum)Anzeige: **F00A0012**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Es wurde ein Parameterimport aus einer par-Datei ausgelöst.

In der Datei sind Parameter enthalten, deren Wert den Minimalwert des für sie definierten Datentyps unterschreitet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Evtl. wurde das par-File durch den Anwender editiert, hierbei könnte ein Fehler unterlaufen sein.

Lösung: Entsprechende Parameter aus der Datei entfernen und manuell eingeben.

F00B0003, sercos Bus unterbrochen

Anzeige: **F00B0003**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Nach dem Einschalten der Steuerung wurde der sercos Ring nicht geschlossen. Die Steuerung kann keine 10 aufeinanderfolgenden MDT-Telegramme der Phase 0 empfangen.

sercos II:

Ursache:	Lösung:
Lichtwellenleiter vertauscht oder nicht korrekt aufgeschraubt.	Alle Lichtwellenleiter überprüfen.
Defekter Lichtwellenleiterring.	Alle Lichtwellenleiter überprüfen.
Datenraten der Antriebe und der Steuerung verschieden eingestellt.	Datenraten überprüfen.
Die optische Sendeleistung der Steuerung "C-0-0502, sercos Master, LWL-Länge " oder die eines Teilnehmers im sercos interface Ring ist falsch eingestellt.	Optische Sendeleistung aller Teilnehmer am sercos Ring der tatsächlichen LWL-Länge anpassen.
Die Versorgungsspannung der Antriebe wurde erst nach dem Hochlauf der Steuerung eingeschaltet.	Sicherstellen, dass Versorgungsspannung gleichzeitig oder früher als die Versorgungsspannung der Steuerung eingeschaltet wird.
Defekter Antrieb.	Ersatz

sercos III:

Ursache:	Lösung:
Ethernetkabel nicht korrekt angeschlossen.	Link-LEDs an den Busteilnehmern überprüfen.
Defektes Ethernetkabel.	Alle Ethernetkabel überprüfen.
Die Versorgungsspannung der Busteilnehmer wurde erst nach dem Hochlauf der Steuerung eingeschaltet.	Sicherstellen, dass Versorgungsspannung gleichzeitig oder früher als die Versorgungsspannung der Steuerung eingeschaltet wird.
Defekter Busteilnehmer.	Ersatz
Busteilnehmer, die nicht Spezifikation sercos III V1.1 entsprechen, am sercos Bus vorhanden.	Ersatz

F00B0006, Umschalten in Phase 3 nicht möglich

Anzeige: **F00B0006**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung kann die Umschaltung vom Parametrierungsmodus in die sercos Phase 3 nicht durchführen.

Ursache: Mindestens ein Antrieb verweigert die Umschaltung in die Phase 3.

Lösung: Fehler im entsprechenden Antrieb beheben.

F00B0007, Umschalten in Zustand Betriebsbereit nicht möglich

Anzeige: **F00B0007**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die Steuerung kann die Umschaltung vom Parametrierungs- in den Betriebsmodus nicht durchführen.

Ursache: Mindestens ein Antrieb verweigert die Umschaltung in den Betriebsmodus.

Lösung: Fehler im entsprechenden Antrieb beheben.

F00B0008, Antrieb nicht gefunden

Anzeige: **F00B0008**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Die Steuerung vergleicht die im Parameter "C-0-0484, Achskonfigurationsliste" eingetragenen Antriebsadressen mit den tatsächlich gefundenen Antrieben.

Ursache: Mindestens ein Antrieb wurde nicht gefunden.

Lösung: Korrigieren Sie die Achskonfiguration.

Überprüfen Sie die Adresseinstellung an den Antrieben.

F00B0009, Maximale Anzahl der sercos Geräte überschritten

Anzeige: **F00B0009**

Nichtfataler Fehler, System_Error

In Abhängigkeit von Version (und gewählter Zykluszeit) ist die Anzahl der sercos Geräte, die an einer Steuerung betrieben werden können, begrenzt.

Ursache: Die Zahl der sercos Geräte überschreitet die für die Version freigegebene Anzahl.

Lösung: Strukturieren Sie ihr Projekt entsprechend.

F00B0013, MC Zykluszeit zu niedrig

Anzeige: **F00B0013**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung stellt die in Parameter "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert" gewählte Zykluszeit ein.

Ursache: Die eingestellte Zykluszeit lässt sich nicht realisieren.

- Lösung:**
- Erhöhen Sie die eingestellte Zykluszeit in "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert" oder
 - verringern Sie die Anzahl der Antriebe.

F00B0014, Parameter sind durch Passwort schreibgeschützt

Anzeige: **F00B0014**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus verschiedene Parameter im Antrieb setzen.

Ursache: Die zu setzenden Parameter sind im Antrieb durch Passwortschutz schreibgeschützt.

Lösung: Schreibschutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0090, Fehler RTOS (Real Time Operating System)

Anzeige: **F00B0090**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0098, Parameter S-0-0015 nicht beschreibbar

Anzeige: **F00B0098**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus den Parameter "S-0-0015, Telegrammarten-Parameter" im Antrieb setzen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Der Parameter lässt sich im Antrieb nicht beschreiben.

Lösung: Schreibschutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0099, Parameter S-0-0016 nicht beschreibbar

Anzeige: **F00B0099**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus den Parameter "S-0-0016, Konfig.-Liste Antriebs-Telegramm" im Antrieb setzen.

Ursache: Der Parameter lässt sich im Antrieb nicht beschreiben.

Lösung: Schreibschutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0100, Parameter S-0-0024 nicht beschreibbar

Anzeige: **F00B0100**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus den Parameter "S-0-0024, Konfig.-Liste Master-Daten-Telegramm" im Antrieb setzen.

Ursache: Der Parameter lässt sich im Antrieb nicht beschreiben.

Lösung: Schreibschutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0101, Parameter S-0-0007 nicht beschreibbar

Anzeige: **F00B0101**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus den Parameter "S-0-0007, Messzeitpunkt Istwerte (T4)" im Antrieb setzen.

Ursache: Der Parameter lässt sich im Antrieb nicht beschreiben.

Lösung: Schreibschutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0102, Zeitschlitzparameter nicht lesbar

Anzeige: **F00B0102**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus folgende Parameter lesen:

- S-0-0003, Sende-Reaktionszeit AT (T1min),
- S-0-0004, Umschaltzeit Senden-Empfangen (TATMT),
- S-0-0005, Mindestzeit Istwerterfassung (T4min),
- S-0-0088, TMTSY Erholzeit Empfangen,
- S-0-0090, TMTSG Kopierzeit Sollwerte.

Ursache: Parameter lassen sich im Antrieb nicht lesen.

Lösung: Schutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0103, Zeitschlitzparameter nicht lesbar

Anzeige: **F00B0103**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus folgende Parameter lesen:

- S-0-0003, Sende-Reaktionszeit AT (T1min),
- S-0-0004, Umschaltzeit Senden-Empfangen (TATMT),
- S-0-0005, Mindestzeit Istwerterfassung (T4min),
- S-0-0088, TMTSY Erholzeit Empfangen,
- S-0-0090, TMTSG Kopierzeit Sollwerte.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Parameter lassen sich im Antrieb nicht lesen.

Lösung: Schutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0104, Zeitschlitzparameter nicht beschreibbar

Anzeige: **F00B0104**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus folgende Parameter bearbeiten:

- S-0-0003, Sende-Reaktionszeit AT (T1min),
- S-0-0004, Umschaltzeit Senden-Empfangen (TATMT),
- S-0-0005, Mindestzeit Istwerterfassung (T4min),
- S-0-0088, TMTSY Erholzeit Empfangen,
- S-0-0090, TMTSG Kopierzeit Sollwerte.

Ursache: Parameter lassen sich im Antrieb nicht beschreiben.

Lösung: Schreibschutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0105, Zeitschlitzparameter nicht beschreibbar

Anzeige: **F00B0105**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung muss während des Umschaltens vom Parametrier- in den Betriebsmodus auf folgende Parameter schreiben:

- S-0-0015, Telegrammarten,
- S-0-0006, Sendezeitpunkt Antriebs-Telegramm (T1),
- S-0-0009, Anfangsadresse im Master-Daten-Telegramm.

Ursache: Die Parameter lassen sich im Antrieb nicht beschreiben.

Lösung: Schreibschutz im betreffenden Antrieb aufheben.

F00B0121, sercos: IO-Fehler

Anzeige: **F00B0121**

Nichtfataler Fehler, Device_Error

Es liegt ein Fehler in der Konfiguration der sercos III IO-Module vor.

Ursache: Mindestens ein sercos III IO-Modul ist nicht richtig konfiguriert.

Lösung: Überprüfen Sie die sercos III IO-Konfiguration.

Sie finden weiterführende Hinweise sowie Statusmeldungen über die Ursache des Fehlers als Einträge im Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung.

Bei bestimmten Fehlerursachen wird zusätzlich das fehlerhafte IO im Projektextplorer mit einem gelben Dreieckssymbol gekennzeichnet.

Eine detaillierte Fehlermeldung wird durch einen Doppelklick auf den Slaveknoten im Projektextplorer dargestellt.

Folgende Fehlertexte werden hier angezeigt:

Fehlertext	Beschreibung
Wrong VendorCode	Master meldet Fehler beim Soll-/Istkonfiguration-Vergleich. Herstellerkennung des Slave-Teilnehmers ist ungleich der Sollkonfiguration.
Wrong VendorDeviceID	Master meldet Fehler beim Soll-/Istkonfiguration-Vergleich. Gerätekennung des Slave-Teilnehmers ist ungleich der Sollkonfiguration.
Wrong ModuleTypeCode	Master meldet Fehler beim Soll-/Istkonfiguration-Vergleich. Der ModuleTypeCode (Modulkennung) der Module stimmt nicht mit der Sollkonfiguration überein.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Fehlertext	Beschreibung
Wrong Set ParamP2	Master meldet Fehler beim Soll-/Istkonfiguration-Vergleich. Beim Schreiben von Applikationsparametern zum Slave ist ein Fehler aufgetreten.
Wrong MDT length	Master meldet Fehler beim Soll-/Istkonfiguration-Vergleich. Die MDT (Ausgangsdaten) Verbindungslänge des Slave-Teilnehmers ist ungleich der projektierten Verbindungslänge.
Wrong AT length	Master meldet Fehler beim Soll-/Istkonfiguration-Vergleich. Die MDT (Ausgangsdaten) Verbindungslänge des Slave-Teilnehmers ist ungleich der projektierten Verbindungslänge.
Class 1 Error	Slave meldet dem Master Fehler. Fehlercode steht im Parameter S-0-0390 des Slaves.

F00B0130, sercos III: Verbindungsdaten nicht lese-/schreibbar

Anzeige: **F00B0130**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Lesen oder Schreiben folgender Parameter im sercos III-Phasenhochlauf. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache:

- S-0-1050.si.SE1 "sercos III-Verbindung: Konfiguration": Fehlerhaftes Schreiben bei Geräten mit Klassifizierung "SCP_VarCFG".
- S-0-1050.si.SE6 "sercos III-Verbindung: Konfigurationsliste": Fehlerhaftes Schreiben bei Konfigurationsart "Konfigurationsliste mit EIDNs" und Klassifizierung "SCP_VarCFG".
- S-0-0015 "Telegrammarten-Parameter": Fehlerhaftes Schreiben bei Konfigurationsart "FSP-Drive" und Klassifizierung "SCP_VarCFG".
- S-0-1050.si.SE5 "sercos III-Verbindung: Aktuelle Verbindungslänge": Fehler beim Lesen des Parameters.
- S-0-1050.si.SE4 "sercos III-Verbindung: Maximale Verbindungslänge": Fehlerhaftes Lesen bei Geräten mit Klassifizierung "SCP_VarCFG".
- S-0-1005 "sercos III: Mindestzeit zwischen t4 und t1 (t5)": Fehlerhaftes Lesen bei Geräten mit Funktionspaket "+SCP_Sync".

Lösung: Schreibschutz der Parameter überprüfen. Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen.

F00B0131, sercos III: Konfigurationsparameter nicht schreibbar

Anzeige: **F00B0131**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Schreiben folgender Parameter im sercos III-Phasenhochlauf. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache bei Geräten mit Basis-klassifizierung SCP_FixCFG oder SCP_VarCFG:

- S-0-1002 sercos III: sercos-Zykluszeit (tScyc)
- S-0-1009 sercos III: Device Control (C-Dev) Offset im MDT
- S-0-1010 sercos III: MDT Längen
- S-0-1011 sercos III: Device Status (S-Dev) Offset im AT
- S-0-1012 sercos III: AT Längen
- S-0-1013 sercos III: SVC Offset im MDT
- S-0-1014 sercos III: SVC Offset im AT
- S-0-1003 sercos III: Erlaubte MST-Ausfälle
- S-0-1050.si.SE3 sercos III-Verbindung: Telegrammzuordnung

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache bei Geräten mit Basis- klassifizierung SCP_VarCFG:	• S-0-1017 sercos III: NRT Sendezeitpunkt (t6/t7)
Ursache bei Geräten mit Funktionspaket +SCP_Sync:	• S-0-1050.si.SE2 sercos III-Verbindung: Verbindungsnummer
Ursache bei Geräten mit Basis- klassifizierung SCP_FixCFG und mit Funktionspaket +SCP_Sync oder +SCP_WD:	• S-0-1006 sercos III: Sendezeitpunkt Antriebs-Telegramm (t1) • S-0-1007 sercos III: Messzeitpunkt Istwerte (t4) • S-0-1008 sercos III: Zeitpunkt Sollwert gültig MDT (t3) • S-0-1015 sercos III: Ringdelay • S-0-1023 sercos III: SYNC-Jitter • S-0-1050.si.SE11 sercos III-Verbindung: Erlaubte Producer-Ausfälle
Ursache bei Geräten mit Funktionspaket +SCP_Sync oder +SCP_WD:	• S-0-1050.si.SE1 sercos III-Verbindung: Konfiguration
Lösung:	• S-0-1050.si.SE10 sercos III-Verbindung: Producer-Zykluszeit Schreibschutz der Parameter überprüfen. Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen.

F00B0132, sercos III: Klassifizierung nicht lesbar

Anzeige: F00B0132	Nichtfataler Fehler, Communication_Error
Fehler beim Lesen des S-0-1000 im sercos III-Phasenhochlauf. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.	
Ursache:	Beim Auslesen des Parameters "S-0-1000, sercos III: SCP-Typ und Version" ist ein Servicekanalfehler aufgetreten.
Lösung:	Erneute Phasenumschaltung versuchen (siehe C-0-0451). sercos III-Slave tauschen. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0133, sercos III: Übertragung der Konfiguration fehlerhaft

Anzeige: F00B0133	Nichtfataler Fehler, Communication_Error
Fehler beim Lesen oder Schreiben von Parametern im sercos III-Phasenhochlauf. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.	
Ursache:	• sercos III-Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se fehlerhaft. • Im sercos III-Phasenhochlauf ist ein Servicekanalfehler aufgetreten.
Lösung:	Schreibschutz der Parameter überprüfen. Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen.

F00B0134, sercos III: Verbindungskonfiguration fehlerhaft

Anzeige: F00B0134	Nichtfataler Fehler, Communication_Error
Die sercos III Verbindungskonfiguration ist nicht konsistent.	

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:

- Fehler in den Producer-/Consumerbeziehungen.
- Fehler in der Telegrammzuordnung.

Lösung: Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen.

F00B0135, sercos III: Phasenumschaltung nach CP1 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0135**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf

Ursache:

- Es wurde eine neue Communication Phase vorgegeben und das New CP Bit gesetzt. Es haben bis Ablauf der Timeout Zeit nicht alle Geräte am Bus das Senden von Telegrammen eingestellt. Der Aufbau der Telegramme kann nicht umkonfiguriert werden.

Lösung: Geräte überprüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0136, sercos III: Phasenumschaltung nach CP1 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0136**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf

Ursache:

- Der Telegrammaufbau ist für die neue Communication Phase umkonfiguriert worden. Es wurde die neue CP vorgegeben und das New CP Bit gelöscht. Es haben bis Ablauf der Timeout Zeit nicht alle Geräte am Bus mit dem Senden von Telegrammen begonnen.

Lösung: Geräte überprüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0137, sercos III: Max. Anzahl MDT-Daten überschritten

Anzeige: **F00B0137**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf

Ursache:

- Die zyklisch zu übertragenden Sollwerte für alle zu betreibenden Geräte passen nicht in 4 MDT-Telegramme.

Lösung: Verbindungskonfiguration verkleinern.

F00B0138, sercos III: Max. Anzahl AT-Daten überschritten

Anzeige: **F00B0138**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die zyklisch zu übertragenden Daten für alle zu betreibenden Geräte passen nicht in 4 AT-Telegramme.

Lösung: Verbindungskonfiguration verkleinern.

F00B0139, sercos III: Zykluszeit zu klein

Anzeige: **F00B0139**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Die Übertragungszeitdauer aller MDT- und AT-Telegramme für die vorgegebene Konfiguration ist größer als die sercos Zykluszeit tScyc .

Lösung: Verbindungskonfiguration verkleinern. sercos III Zykluszeit vergrößern.

F00B0140, sercos III: Verbindungsdatenlänge inkonsistent

Anzeige: **F00B0140**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die aktuelle Datenlänge in S-0-1050.si.SE5 muss für alle Verbindungen mit gleicher Verbindungsnummer identisch sein.
- Alle im S-0-1050.si.SE6 konfigurierten Parameter müssen im sercos III Gerät vorhanden sein.

Lösung: Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen.

F00B0141, sercos III: Verbindungsdatenlänge größer max.

Anzeige: **F00B0141**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die aktuelle Länge einer Verbindung in S-0-1050.SI.5 ist größer als die maximal zulässige Länge in S-0-1050.SI.4

Lösung: Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen. Verbindungskonfiguration verkleinern.

F00B0142, sercos III: Verbindungszykluszeit inkonsistent

Anzeige: **F00B0142**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die Producer-Zykluszeit einer produzierten Verbindung ist kleiner oder kein Vielfaches von S-0-1002.

Lösung: Producer-Zykluszeit oder sercos III Zykluszeit anpassen.

F00B0143, sercos III: Verbindungsnummern nicht eindeutig

Anzeige: **F00B0143**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

- In der Konfiguration der produzierten Verbindungen aller Geräte und des Masters sind die Verbindungsnummern nicht eindeutig.

Lösung: Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.seüberprüfen.

F00B0144, sercos III: Konfigurationsart fehlerhaft

Anzeige: **F00B0144**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

- Bei einem Gerät mit Basisklassifizierung SCP_VarCFG ist in der Konfiguration einer Verbindung in S-0-1050.SI.1 eine nicht unterstützte Konfigurationsart eingetragen. Zulässig sind folgende Werte:
 - 0 = Konfigurationsliste mit EIDNs (SE6 relevant).
 - 1 = Container ohne Inhaltsangaben (SE5 relevant).
 - 2 = Telegrammartentypenparameter FSP-Drive (S-0-0015 relevant).

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen.

F00B0145, sercos III: Max. Anzahl an Verbindungen überschritten

Anzeige: **F00B0145**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

- Bei einem Gerät mit Basisklassifizierung SCP_VarCFG ist die Anzahl der konfigurierten Verbindungen größer als die Anzahl der unterstützten Verbindungen.

Lösung: Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen. Verbindungskonfiguration verkleinern.

F00B0146, sercos III: Falsche Anzahl Verbindungen

Anzeige: **F00B0146**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der sercos III Verbindungskonfiguration im Phasenhochlauf.

Ursache:

- Bei einem Gerät mit Basisklassifizierung SCP_FixCFG ist die Anzahl der konfigurierten Verbindungen ungleich 2.

Lösung: Verbindungskonfiguration S-0-1050.si.se überprüfen.

F00B0147, sercos III: SCP Klassifizierungsfehler

Anzeige: **F00B0147**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler bei der Überprüfung der sercos III Klassifizierung der angeschlossenen Geräte im Phasenhochlauf.

Ursache:

- Bei einem Gerät sind in S-0-1000 beide Basisklassifizierungen (SCP_FixCFG und SCP_VarCFG) aktiviert. Dies ist nicht zulässig.

Lösung: Gerät tauschen.

F00B0148, sercos III: Umschaltkommando S-0-0128 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0148**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Umschalten nach CP4 im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die Ausführung des Kommandos „S-0-0128, C0100 Umschaltvorbereitung auf Komm.-Phase 4“ ist bei mindestens einem Gerät mit Fehler beendet worden.

Lösung: Fehlermeldungen der Geräte prüfen. Konfiguration anpassen.

F00B0149, sercos III: Umschaltkommando S-0-0127 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0149**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Umschalten nach CP3 im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die Ausführung des Kommandos „S-0-0127, C0100 Umschaltvorbereitung auf Komm.-Phase 3“ ist bei mindestens einem Gerät mit Fehler beendet worden.

Lösung: Fehlermeldungen der Geräte prüfen. Konfiguration anpassen.

F00B0150, sercos III: Bus nicht stabil

Anzeige: **F00B0150**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

In CP0 wurde am Bus keine stabile Gerätekonfiguration erkannt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:

- Innerhalb der Timeout Zeit (2000 sercos Zyklen) wurde am Bus keine stabile Gerätekonfiguration erkannt (100 folgende AT0- Telegramme mit gleichem Inhalt).

Lösung: Alle Geräte prüfen. Alle Ethernet-Verbindungen zwischen Steuerung und den Geräten überprüfen.

F00B0151, sercos Adresse ungültig

Anzeige: **F00B0151**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

In CP0 wurden Geräte mit ungültiger sercos Adresse gefunden.

Ursache:

- Es wurden Geräte mit sercos Adressen größer 511 gefunden.

Lösung: sercos Adressen aller Geräte prüfen.

F00B0152, sercos Adressen inkonsistent

Anzeige: **F00B0152**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

In CP0 wurde am Bus keine stabile Gerätekonfiguration erkannt.

Ursache:

- Bei erkannter Ring-Topologie: Die Anzahl bzw. die sercos Adressen der erkannten Slaves an Port 1 und Port 2 sind nicht identisch.

Lösung: Alle Geräte prüfen. Alle Ethernet-Verbindungen zwischen Steuerung und den Geräten überprüfen.

F00B0153, sercos III: Phasenumschaltung nach CP2 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0153**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf

Ursache:

- Es wurde eine neue Communication Phase vorgegeben und das New CP Bit gesetzt. Es haben bis Ablauf der Timeout Zeit nicht alle Geräte am Bus das Senden von Telegrammen eingestellt. Der Aufbau der Telegramme kann nicht umkonfiguriert werden.

Lösung: Geräte überprüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0154, sercos III: Phasenumschaltung nach CP2 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0154**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf

Ursache:

- Der Telegrammaufbau ist für die neue Communication Phase umkonfiguriert worden. Es wurde die neue CP vorgegeben und das New CP Bit gelöscht. Es haben bis Ablauf der Timeout Zeit nicht alle Geräte am Bus mit dem Senden von Telegrammen begonnen.

Lösung: Geräte überprüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0155, sercos III: Phasenumschaltung nach CP3 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0155**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:

- Es wurde eine neue Communication Phase vorgegeben und das New CP Bit gesetzt. Es haben bis Ablauf der Timeout Zeit nicht alle Geräte am Bus das Senden von Telegrammen eingestellt. Der Aufbau der Telegramme kann nicht umkonfiguriert werden.

Lösung:

Geräte überprüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451).
Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0156, sercos III: Phasenumschaltung nach CP3 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0156**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf

Ursache:

- Der Telegrammaufbau ist für die neue Communication Phase umkonfiguriert worden. Es wurde die neue CP vorgegeben und das New CP Bit gelöscht. Es haben bis Ablauf der Timeout Zeit nicht alle Geräte am Bus mit dem Senden von Telegrammen begonnen.

Lösung:

Geräte überprüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0157, sercos III: Phasenumschaltung nach CP4 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0157**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf

Ursache:

- Es wurde eine neue Communication Phase vorgegeben und das New CP Bit gesetzt. Es haben bis Ablauf der Timeout Zeit nicht alle Geräte am Bus das Senden von Telegrammen eingestellt. Der Aufbau der Telegramme kann nicht umkonfiguriert werden.

Lösung:

Geräte überprüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451).
Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0158, sercos III: Phasenumschaltung nach CP4 fehlerhaft

Anzeige: **F00B0158**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf

Ursache:

- Der Telegrammaufbau ist für die neue Communication Phase umkonfiguriert worden. Es wurde die neue CP vorgegeben und das New CP Bit gelöscht.
Es haben bis Ablauf der Timeout Zeit nicht alle Geräte am Bus mit dem Senden von Telegrammen begonnen.

Lösung:

Geräte überprüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451).
Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0159, Konfigurationsparameter nicht lese-/schreibbar

Anzeige: **F00B0159**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III-Phasenhochlauf. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:

- Servicekanalfehler während der Phasenumschaltung nach CP3

Lösung: Geräte überprüfen. Verbindungskonfiguration prüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451).

Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0160, Konfigurationsparameter nicht lese-/schreibbar

Anzeige: **F00B0160**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III-Phasenhochlauf. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache:

- Servicekanalfehler während der Phasenumschaltung nach CP4.

Lösung: Geräte überprüfen. Verbindungskonfiguration prüfen. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451).

Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B0164, Steuerungstiming fehlerhaft (T4)

Anzeige: **F00B0164**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- T4 ausserhalb des erlaubten Zeitfensters.

Lösung: Verbindungskonfiguration prüfen. sercos Zykluszeit erhöhen.

F00B0165, Antriebsfehler

Anzeige: **F00B0165**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ein Antrieb mit Interpolation auf der Steuerung (IndraDrive mit Interpolation auf Steuerung / SercosDrive) meldet ein F2xxx- / F3xxx-Fehler. Die steuerungsseitige Fehlerreaktion wurde abgeschaltet.

⚠ VORSICHT

Die Fehlerreaktion der Steuerung für diese Achse wurde mit dem Parameter A-0-0651 abgeschaltet.

Es findet daher keine steuerungsseitige Fehlerreaktion statt, wenn der Antrieb einen Fehler meldet.

Die Fehlerreaktion muss vom Anwender vorgenommen werden.

Implementieren Sie eine Fehlerreaktion im Anwenderprogramm.

Eine Fehler wird am "C-0-0650, Diagnose, Statuswort, Bit 2" und "C-0-0023, Systemstatus, Bit 26" erkannt, das Fehlerbit in der AxisData[]-Struktur ist jeweils gesetzt.

Ursache: Mindestens ein Antrieb meldet einen Fehler der Fehlerklasse 1.

Lösung: Wenden Sie sich an den Antriebshersteller oder entnehmen Sie die entsprechenden Maßnahmen aus der Dokumentation des Antriebs.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F00B0166, sercos III: Nicht genügend FPGA-TxRam

Anzeige: **F00B0166** Nichtfataler Fehler, Communication_Error
Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

Für die sercos III Schnittstelle wurden zu viele zyklische MDT-Daten konfiguriert.
Es können nicht alle zyklischen Daten verarbeitet werden.

Lösung: Die Anzahl der zyklischen MDT-Daten verkleinern, danach die Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451).

F00B0167, sercos III: Nicht genügend FPGA-RxRam

Anzeige: **F00B0167** Nichtfataler Fehler, Communication_Error
Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Es sind für die sercos III Schnittstelle zu viele zyklische AT-Daten konfiguriert. Es können nicht alle zyklischen Daten verarbeitet werden.

Lösung: Anzahl der zyklischen AT-Daten verkleinern. Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451).

F00B0168, sercos III: Buskonfiguration inkonsistent

Anzeige: **F00B0168** Nichtfataler Fehler, Communication_Error
Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Es sind sercos III Geräte im Motion-Teil auf der Steuerung konfiguriert, die dem SPS-Programm auf der Steuerung nicht bekannt sind.
- Es sind sercos III Geräte im SPS-Programm auf der Steuerung konfiguriert, die dem Motion-Teil auf der Steuerung nicht bekannt sind.

Lösung:

- Das SPS-Programm mit der aktuellen Gerätekonfiguration in die Steuerung übertragen.
- Mit IndraWorks die Steuerung Online schalten.

F00B0169, sercos III: Datenformat im C-0-0520 ungültig

Anzeige: **F00B0169** Nichtfataler Fehler, Other_Error
Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die im C-0-0520 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält einen falschen Tabellenkopf.
- Die im C-0-0520 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält eine falsche Version im Tabellenkopf.
- Das Format der im C-0-0520 abgelegte Verbindungskonfiguration entspricht nicht der Spezifikation.

Lösung:

- Verbindungskonfiguration im richtigen Format im C-0-0520 ablegen.

F00B016A, sercos III: ungültige sercos Adresse

Anzeige: **F00B016A** Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error
Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:

- In der Verbindungskonfiguration C-0-0520 werden Verbindungen für sercos III Geräte konfiguriert, die nicht im C-0-0478 enthalten sind. Diese Verbindungen werden vom sercos III Bus nicht unterstützt.

Lösung:

- Verbindungen für die nicht vorhandenen sercos III Geräte aus der Verbindungskonfiguration C-0-0520 entfernen.
- Die benötigten sercos III Geräte in die Konfiguration im C-0-0478 mit aufnehmen.

F00B016B, sercos III: Verbindungsnummer wird bereits verwendetAnzeige: **F00B016B**

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- In der Verbindungskonfiguration C-0-0520 werden Verbindungsnummern vorgegeben, die schon für intern konfigurierte Verbindungen verwendet werden.

Lösung:

- Die Verbindungsnummern in der Verbindungskonfiguration anpassen.

F00B016C, sercos III: Verbindungsinstanz wird bereits verwendetAnzeige: **F00B016C**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- In der Verbindungskonfiguration C-0-0520 werden Verbindungsinstanzen vorgegeben, die schon für intern konfigurierte Verbindungen verwendet werden.

Lösung:

- Die Verbindungsinstanzen in der Verbindungskonfiguration anpassen.

F00B016D, sercos III: Verbindungsinstanz ungültigAnzeige: **F00B016D**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III -Phasenhochlauf.

Ursache:

- In der Verbindungskonfiguration C-0-0520 werden Verbindungsinstanzen vorgegeben, die in der sercos III Gesamtkonfiguration nicht unterstützt werden.

Lösung:

- Die Verbindungsinstanzen in der Verbindungskonfiguration anpassen.

F00B016E, sercos III: Konfiguration zu großAnzeige: **F00B016E**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- In der Verbindungskonfiguration C-0-0520 werden zu viele Verbindungen vorgegeben. Diese werden in der sercos III Gesamtkonfiguration nicht unterstützt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung:

- Die Verbindungskonfiguration verkleinern.
- Die Anzahl der konfigurierten sercos III Geräte im C-0-0478 verkleinern.

F00B016F, sercos III: Verbindungsanzahl eines Gerätes überschritten

Anzeige: **F00B016F** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- In der Verbindungskonfiguration C-0-0520 werden zu viele Verbindungen für ein sercos III Gerät vorgegeben. Diese werden in der sercos III Gesamtkonfiguration nicht unterstützt.

Lösung:

- Die Verbindungskonfiguration für ein sercos III Gerät verkleinern.

F00B0170, sercos III: max. Anzahl der Echtzeitbits überschritten

Anzeige: **F00B0170** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- In der Verbindungskonfiguration C-0-0520 werden zu viele Echtzeitbits vorgegeben. Dies wird in der sercos III Gesamtkonfiguration nicht unterstützt.

Lösung:

- Anzahl der Echtzeitbits in der Verbindungskonfiguration verkleinern.

F00B0171, sercos III: max. Anzahl IDN einer Verbindung überschritten

Anzeige: **F00B0171** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- In der Verbindungskonfiguration C-0-0520 werden zu viele IDN für eine Verbindung vorgegeben.

Lösung:

- Anzahl der IDN in einer Verbindung in der Verbindungskonfiguration reduzieren.

F00B0173, Die Topologie 'Ring' konnte nicht hergestellt werden

Anzeige: **F00B0173** Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Beim Wiederherstellen der Topologie 'Ring' ist ein Fehler aufgetreten. Es ist keine Redundanz gegeben.

Ursache:

- Die Verkabelung zwischen den im Parameter C-0-0517 gemeldeten Slaves ist nicht vorhanden oder fehlerhaft.
- Es liegt keine Ringtopologie vor.
- Die Kommunikationsphase ist kleiner CP2.
- Mindestens ein Slave hat die vorgegebene Topologie nicht übernommen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Die letzten Slaves der Linien haben eine falsche Topologie gemeldet. Es liegt entweder kein oder ein falsches Telegramm am inaktiven Port an.

Lösung:

- Die Verkabelung zwischen den Slaves überprüfen.
- Alle sercos Teilnehmer überprüfen, es müssen alle Slaves mindestens in Kommunikationsphase CP2 sein. Teilnehmer, die nicht mindestens CP2 sind, müssen erst über einen regulären Phasenhochlauf aktiv geschaltet werden. Erst danach kann die Topologie 'Ring' wiederhergestellt werden.

F00B0174, sercos III: Datenformat im C-0-0519 ungültigAnzeige: **F00B0174**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die im C-0-0519 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält einen falschen Tabellenkopf.
- Die im C-0-0519 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält eine falsche Version im Tabellenkopf.
- Das Format, der im C-0-0519 abgelegten Verbindungskonfiguration, entspricht nicht dem CSM_Cfg.bin (CoSeMa Configuration Binary) Format.

Lösung:

- Verbindungskonfiguration im richtigen Format im C-0-0519 ablegen.

F00B0175, sercos III: Verbindung hat keinen Produzent oder KonsumentAnzeige: **F00B0175**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die im C-0-0519 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält eine Verbindung ohne Produzent.
- Die im C-0-0519 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält eine Verbindung mit mehreren Produzenten.
- Die im C-0-0519 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält eine Verbindung ohne Konsumenten.

Lösung:

- Die Verbindungskonfiguration anpassen. Jede Verbindung benötigt genau einen Produzenten und mindestens einen Konsumenten.

F00B0176, sercos III: Verbindung hat keinen Produzent oder KonsumentAnzeige: **F00B0176**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die im C-0-0520 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält eine Verbindung ohne Produzent.
- Die im C-0-0520 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält eine Verbindung mit mehreren Produzenten.
- Die im C-0-0520 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält eine Verbindung ohne Konsumenten.

Lösung:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Die Verbindungskonfiguration anpassen. Jede Verbindung benötigt genau einen Produzenten und mindestens einen Konsumenten.

F00B0177, sercos III: max. Anzahl an Setup-Parametern überschritten

Anzeige: **F00B0177** Nichtfataler Fehler, Other_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die im C-0-0519 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält zuviele Parameter, die im Phasenübergang von P2 nach BB geschrieben werden sollen.

Lösung:

- Anzahl der Parameter verkleinern.

F00B0178, sercos III: max. Anzahl an Setup-Parametern überschritten

Anzeige: **F00B0178** Nichtfataler Fehler, Other_Error

Fehler beim Phasenwechsel im sercos III Phasenhochlauf.

Ursache:

- Die im C-0-0520 abgelegte Verbindungskonfiguration enthält zuviele Parameter, die im Phasenübergang von P2 nach BB geschrieben werden sollen.

Lösung:

- Anzahl der Parameter verkleinern.

F00B0179, sercos: Initialisierung der Hardware fehlgeschlagen

Anzeige: **F00B0179** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Ein im Parameter C-0-0040 als Führungskommunikation konfiguriertes sercos-Modul konnte nicht initialisiert werden. Das Modul wurde nicht gefunden oder funktioniert nicht fehlerfrei.

Lösung: Prüfen ob auf der Steuerung ein sercos-Modul vorhanden ist.

Im Parameter C-0-0039 prüfen, ob ein als Führungskommunikation konfiguriertes sercos-Modul erkannt wurde.

Ist ein sercos-Modul physikalisch vorhanden, dass nicht korrekt erkannt wird nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00B7010, Kommando bereits gesetzt

Anzeige: **F00B7010** Nichtfataler Fehler, Access_Error

Einige Funktionsbausteine nutzen Kommandos, die im Antrieb abgearbeitet werden, z.B. "S-0-0148, Kommando: Antriebsgeführtes Referenzieren".

Wird der Funktionsbaustein abgearbeitet und das Kommando ist durch einen manuellen Zugriff im Antrieb gesetzt, wird diese Fehlermeldung ausgelöst.

Ursache: Ein Antriebskommando wurde manuell gesetzt, welches ein FB verwenden möchte.

Lösung: Setzen Sie das manuell gestartete Kommando zurück.

F00C0001, Fehler beim Setzen der Modulreferenzen

Anzeige: **F00C0001** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der Bootvorgang wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00C0003, Fehler in der Hochlaufverzögerung

Anzeige: **F00C0003**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Die Hochlaufverzögerung, welche in C-0-0060 eingestellt ist, wurde evtl. nicht ausgeführt. Dies kann zur Folge haben, dass z.B. bereits auf noch nicht vom System angelegte Achsen zugegriffen wird und somit weitere Fehler auftreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00C0004, Fehler beim Schalten in Hochlaufzielmodus

Anzeige: **F00C0004**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Dies kann zur Folge haben, dass evtl. nicht in den im Parameter C-0-0450 festgelegten MotionModus (z.B. "BB RUN") geschaltet wurde.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Schalten Sie mittels des Parameters C-0-0451 in den gewünschten Motion-Modus.

Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00C0005, Fehler remanente Daten; Daten gelöscht

Anzeige: **F00C0005**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Wiederherstellen der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) ist ein Fehler aufgetreten, d.h. diese Daten sind inkonsistent.

Dies hat zur Folge, dass aus Sicherheitsgründen alle remanenten Daten gelöscht wurden. Die Steuerung befindet sich bezüglich remanenter Daten somit wieder im Auslieferungszustand.

Zur weiteren Analyse bzw. zur Möglichkeit der Wiederherstellung des Systems wurde der Steuerungshochlauf unterbrochen, d.h. die Einstellungen in C-0-0450 "Motion, Hochlauf-Zielmodus" wurden nicht aktiv.



Dieser Fehler kann bei einer neu ausgelieferten Steuerung bzw. beim Wechsel auf eine neue CompactFlash beim ersten Hochlauf einmalig auftreten, da die remanenten Daten noch nicht initialisiert wurden.

Dieser Fehler betrifft nicht Daten der RoCo, welche im SRAM abgelegt wurden d.h. RoCo-Dateien wie *.ird, *.pkt, *.qll, *.sym etc.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Im Regelfall stellen diese remanenten Daten nur einen Teilbereich der projektbezogenen Einstellungen (wie PLC-Projekte, Flash-Parameter, RoCo-Dateien etc.) dar. Es wird daher empfohlen, in Auslieferungszustand zurückzukehren (siehe hierzu auch "C-0-1019, Kommando: Neustart und Urladen" bzw. die Kapitel "Speicherlöschen"/"Steuerung zurücksetzen"), um anschließend das Gesamtprojekt basierend auf vorher z.B. mit IndraWorks gesicherten Projektständen wiederherzustellen.

Wenn davon ausgegangen werden kann, dass lediglich eine Rücksicherung der remanenten Daten genügt, bestehen folgende Möglichkeiten:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Falls eine Sicherung der Parameter z.B. via IndraWorks angelegt wurde, können diese wieder importieren werden. Dies beinhaltet jedoch nicht evtl. vorhandene remanente Daten der SPS.

Falls unmittelbar vor dem Fehlerfall eine Sicherung mittels dem Parameter C-0-1002 auf die Flash-Karte erfolgte (oder ein verwendbarer Stand einer vor dem Steuerungsneustart erfolgten Phasenschaltung auf der Flash-Karte abliegt), kann diese zur Rücksicherung über den Parameter C-0-1001 herangezogen werden (Details siehe Beschreibung zu C-0-1001 und C-0-1002). Diese beinhaltet dann auch die remanenten Daten der SPS. Bitte beachten Sie, dass nach der Sicherung auf die Flash-Karte (d.h. nach Ausführung des C-0-1002 bzw. dem letzten Phasenschalten) nachträglich geänderte nvRAM-Parameter oder -Daten nicht mehr in der Sicherung enthalten sind.

Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00C0006, Fehler remanente Daten; letzte Sicherung wiederhergestellt

Anzeige: **F00C0006**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Wiederherstellen der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) ist ein Fehler aufgetreten. Beim Abschalten der Steuerung (Soft-Reboot oder Spannungsabschaltung) konnten die Daten nicht gesichert werden, d.h. alle Änderungen zwischen der vorletzten und dieser letzten Abschaltung gingen verloren. Die Steuerung befindet sich diesbezüglich somit wieder im Zustand des vorletzten Abschaltens.

Zur weiteren Analyse bzw. zur Möglichkeit der Wiederherstellung des Systems wurde der Steuerungshochlauf unterbrochen, d.h. die Einstellungen in C-0-0450 "Motion, Hochlauf-Zielmodus" wurden nicht aktiv.



Dieser Fehler betrifft nicht Daten der RoCo, welche im SRAM abgelegt wurden d.h. RoCo-Dateien wie *.ird, *.pkt, *.qll, *.sym etc.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Wurden keine remanente Daten (Parameter und SPS-Daten) zwischen vorletztem und letztem Neustart der Steuerung geändert, besteht keine weiterer Handlungsbedarf.

Kann dies nicht gewährleistet werden, bestehen nachfolgende Lösungsmöglichkeiten:

Im Regelfall stellen diese remanenten Daten nur einen Teilbereich der projektbezogenen Einstellungen (wie PLC-Projekte, Flash-Parameter, RoCo-Dateien etc.) dar. Es wird daher empfohlen, in Auslieferungszustand zurückzukehren (siehe hierzu auch "C-0-1019, Kommando: Neustart und Urladen" bzw. die Kapitel "Speicherlöschen"/"Steuerung zurücksetzen"), um anschließend das Gesamtprojekt basierend auf vorher z.B. mit IndraWorks gesicherten Projektständen wiederherzustellen.

Wenn davon ausgegangen werden kann, dass lediglich eine Rücksicherung der remanenten Daten genügt, bestehen folgende Möglichkeiten:

Falls eine Sicherung der Parameter z.B. via IndraWorks angelegt wurde, können diese wieder importieren werden. Dies beinhaltet jedoch nicht evtl. vorhandene remanente Daten der SPS.

Falls unmittelbar vor dem Fehlerfall eine Sicherung mittels dem Parameter C-0-1002 auf die Flash-Karte erfolgte (oder ein verwendbarer Stand einer vor dem Steuerungsneustart erfolgten Phasenschaltung auf der Flash-Karte abliegt), kann diese zur Rücksicherung über den Parameter C-0-1001 herangezogen werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

zogen werden (Details siehe Beschreibung zu C-0-1001 und C-0-1002). Diese beinhaltet dann auch die remanenten Daten der SPS. Bitte beachten Sie, dass nach der Sicherung auf die Flash-Karte (d.h. nach Ausführung des C-0-1002 bzw. dem letzten Phasenschalten) nachträglich geänderte nvRAM-Parameter oder -Daten nicht mehr in der Sicherung enthalten sind.

Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00C0007, Firmware passt nicht zur HardwareAnzeige: **F00C0007**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Firmwarevariante auf der CF-Karte kann nicht auf der Hardware betrieben werden.

Ursache: Es wurde die CF-Karte von einer Steuerung CML65 in eine Steuerung CML45 gesteckt.

Lösung: Stecken Sie die CF-Karte in eine Steuerung CML65.

F00D0002, Fehlerhafter Zugriff aufAnzeige: **F00D0002**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016 , F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D0030, Erstellen des Bootprojekts fehlgeschlagenAnzeige: **F00D0030**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Beim Erstellen des Bootprojekts ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Wiederholen Sie bitte den Vorgang.

Ist auch dieser Versuch erfolglos, nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00D0060, Maximale Anzahl der SPS-Applikationen überschrittenAnzeige: **F00D0060**

Nichtfataler Fehler, Resource_Error

Ursache: Auf der Steuerung befinden sich mehr als die maximale Anzahl zulässiger Applikationen im Zustand RUN.

Lösung: Schalten Sie nur so viele Applikationen in den Zustand RUN, bis die maximal zulässige Anzahl nicht überschritten wird.



Aktuell ist nur eine einzige Applikation im Zustand RUN zulässig.

Beachten Sie außerdem, dass bei mehreren Applikationen der Zustand des Parameters "C-0-0023, Systemstatus" sowie die Anzeige des Displays und der Status-LED nicht mehr gültig ist!

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Beispiel: Es wird eine Applikation in den Zustand STOP geschaltet, dann zeigt das Display zwar den Status STOP an, die Status-LED ist aktiv, eine andere Applikation ist aber weiterhin im Zustand RUN und bedient möglicherweise weiterhin die IOs. Die Achsen werden gestoppt.

F00D0300, Ausgangskurzschluß

Anzeige: F00D0300

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Ein Ausgang des Funktionsmodul "Fast-IO" wurde kurzgeschlossen.
Die Status-LED des Moduls leuchtet rot.

Lösung: Überprüfen Sie die Ausgänge des entsprechenden Funktionsmoduls auf einen Kurzschluß oder eine Überlast.

Die Nummer des Moduls ist in der Fehlermeldung angegeben. Zählweise von 1 bis 4, wobei 1 für das Modul neben der CML-Steuerung steht.

F00D0301, Spannungsversorgungsausfall

Anzeige: F00D0301

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Die 24 V-Spannungsversorgung des Funktionsmoduls "Fast-IO" ist nicht in Ordnung.

Die Status-LED des Moduls leuchtet rot.

Lösung: Überprüfen Sie die 24 Volt des entsprechenden Funktionsmoduls auf ihren Wert. Die Nummer des Moduls ist in der Fehlermeldung angegeben. Zählweise von 1 bis 4, wobei 1 für das Modul neben der CML-Steuerung steht.

F00D0302, Watchdogfehler

Anzeige: F00D0302

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Der Watchdog des Funktionsmodul "Fast-IO" ist abgelaufen.
Die Status-LED des Moduls leuchtet rot.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung erneut aus und ein. Sollte der Fehler weiterhin auftreten, so informieren Sie den Kundendienst.

Die Nummer des Moduls ist in der Fehlermeldung angegeben. Zählweise von 1 bis 4, wobei 1 für das Modul neben der CML-Steuerung steht.

F00D0303, Modul entfernt

Anzeige: F00D0303

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Es wurde mindestens ein Funktionsmodul "Fast-IO" weniger gefunden als projektiert worden ist.

Dieser Fehler kann während der Projektübertragung, als auch zur Laufzeit auftreten.

Lösung: Überprüfen Sie, ob alle Funktionsmodule an der Steuerung fest sitzen.

Überprüfen Sie, ob sie in Ihrer Konfiguration mehr Module eingetragen haben als an der Steuerung stecken.

F00D0304, Fehler behoben

Anzeige: F00D0304

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Diese Meldung wird angezeigt, wenn der letzte anstehende Fehler eines Fast-IO Funktionsmoduls behoben worden ist.

Die Status-LED aller Funktionsmodule Fast-IO leuchten grün.

Lösung: --

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F00D0305, Mehrfachfehler 'Fast IO'Anzeige: **F00D0305**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Das Funktionsmodul Fast-IO hat gleichzeitig mehrere Fehler gemeldet.
Die Status-LED des Moduls leuchtet rot.

Lösung: Überprüfen Sie das entsprechende Funktionsmodul "Fast-IO" auf

- die 24 Volt-Spannungsversorgung,
- einen Kurzschluß eines Ausgangs.

Die Nummer des Moduls ist in der Fehlermeldung angegeben. Zählweise von 1 bis 4, wobei 1 für das Modul neben der CML-Steuerung steht.

F00D0400, Fehler beim Wiederherstellen der SPS-Retain-Daten aus DateiAnzeige: **F00D0400**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANG_ERROR

Beim Wiederherstellen der RETAIN und PERSISTENT RETAIN Daten der SPS ist ein Fehler aufgetreten.

Ursache:	Lösung:
Das File "PlcRetain.save" ist auf dem Speichermedium nicht vorhanden.	Um eine Wiederherstellung der Daten durchführen zu können, muss eine Datensicherung von einem früheren Zeitpunkt auf dem Speichermedium vorhanden sein.
Das File "PlcRetain.save" ist auf dem Speichermedium vorhanden.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D0401, Fehler beim Sichern der SPS-Retain-Daten in DateiAnzeige: **F00D0401**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANG_ERROR

Beim Sichern der SPS RETAIN und PERSISTENT RETAIN Daten in das File "PlcRetain.save" ist ein Fehler aufgetreten.

Ursache:	Lösung:
Das File "PlcRetain.save" konnte auf dem Speichermedium nicht erstellt werden.	Überprüfen Sie den Speicherplatz auf dem Speichermedium, und wiederholen Sie die Sicherung. Sollte der Fehler erneut auftreten, so kontaktieren Sie bitte den Kundendienst.

F00D1002, Zyklischer Sollwertkanal bereits geöffnetAnzeige: **F00D1002**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Es wurde ein zyklischer Sollwertkanal mit dem Funktionsbaustein ML_OpenCyclicPositionChannel für eine Achse geöffnet, der schon geöffnet war.

Ursache: Mehrfaches Öffnen des zyklischen Sollwertkanals für eine Achse.

Lösung: Verhindern Sie im SPS-Programm, dass der zyklische Sollwertkanal mehrfach geöffnet werden kann.

F00D1003, Zyklischer Kraftsollwertkanal bereits geöffnetAnzeige: **F00D1003**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Es wurde ein zyklischer Kraftsollwertkanal mit dem Funktionsbaustein ML_OpenCyclicTorqueChannel für eine Achse geöffnet, der schon geöffnet war.

Ursache: Mehrfaches Öffnen des zyklischen Kraftsollwertkanals für eine Achse.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Verhindern Sie im SPS-Programm, dass der zyklische Kraftsollwertkanal mehrfach geöffnet werden kann.

F00D1004, Zyklischer Geschwindigkeitswertkanal bereits geöffnet

Anzeige: **F00D1004**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Es wurde ein zyklischer Geschwindigkeitswertkanal mit dem Funktionsbaustein ML_OpenCyclicVelocityChannel für eine Achse geöffnet, der schon geöffnet war.

Ursache: Mehrfaches Öffnen des zyklischen Geschwindigkeitswertkanals für eine Achse.

Lösung: Verhindern Sie im SPS-Programm, dass der zyklische Geschwindigkeitswertkanal mehrfach geöffnet werden kann.

F00D1005, Zyklischer Analogwertkanal bereits geöffnet

Anzeige: **F00D1005**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Es wurde ein zyklischer Analogwertkanal mit dem Funktionsbaustein ML_OpenCyclicAnalogChannel für eine Achse geöffnet, der schon geöffnet war.

Ursache: Mehrfaches Öffnen des zyklischen Analogwertkanal für eine Achse.

Lösung: Verhindern Sie im SPS-Programm, dass der zyklische Analogwertkanal mehrfach geöffnet werden kann.

F00D100A, Fehler beim Lesen C-0-0483

Anzeige: **F00D100A**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Der Parameter "C-0-0483, Liste der konfigurierten Achsen" konnte nicht gelesen werden.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00D100B, Fehler beim Lesen C-0-0484

Anzeige: **F00D100B**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Der Parameter "C-0-0484, Achskonfigurationsliste" konnte nicht gelesen werden.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00D100C, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals

Anzeige: **F00D100C**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Der zyklische Kanal konnte für den konfigurierten, benutzerdefinierten Parameter nicht geöffnet werden.

Ursache: Es wurde in IndraWorks ein benutzerdefinierter Istwert A, B, C oder D konfiguriert, der nicht zyklisch übertragen werden kann.

Lösung: Überprüfen Sie den konfigurierten benutzerdefinierten Istwert.

F00D100D, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals

Anzeige: **F00D100D**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Der zyklische Kanal konnte für den konfigurierten, benutzerdefinierten Parameter nicht geöffnet werden.

Ursache: Es wurde in IndraWorks ein benutzerdefinierter Sollwert A, B, C oder D konfiguriert, der nicht zyklisch übertragen werden kann.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Überprüfen Sie den konfigurierten, benutzerdefinierten Sollwert.

F00D1014, Keine Referenz zum Öffnen des zyklischen Kanals

Anzeige: **F00D1014** Nichtfataler Fehler, Access_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00D1016, Falsche #-Adresse der Achsdaten

Anzeige: **F00D1016** Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Direktvariablenadresse (#), mit der auf die Achsdaten zugegriffen werden soll, konnte nicht dekodiert werden.

Ursache:	Lösung:
Es wurde per Hand eine Variable deklariert und programmiert, die eine fehlerhafte #-Adresse enthält.	Verwenden Sie nur die automatisch generierten globale MLC-Variablen für den Zugriff auf die Achsdaten.
Die automatische Generierung dieser Adresse ist fehlerhaft.	Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00D1017, Falsche #-Adresse der Achsdaten

Anzeige: **F00D1017** Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Direktvariablenadresse (#), mit der auf die Achsdaten zugegriffen werden soll, konnte nicht dekodiert werden.

Ursache:	Lösung:
Es wurde per Hand eine Variable deklariert und programmiert, die eine fehlerhafte #-Adresse enthält.	Verwenden Sie nur die automatisch generierten globale MLC-Variablen für den Zugriff auf die Achsdaten.
Die automatische Generierung dieser Adresse ist fehlerhaft.	Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00D1018, Falsche #-Adresse der Achsdaten

Anzeige: **F00D1018** Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Direktvariablenadresse (#), mit der auf die Achsdaten zugegriffen werden soll, konnte nicht dekodiert werden.

Ursache:	Lösung:
Es wurde per Hand eine Variable deklariert und programmiert, die eine fehlerhafte #-Adresse enthält.	Verwenden Sie nur die automatisch generierten globale MLC-Variablen für den Zugriff auf die Achsdaten.
Die automatische Generierung dieser Adresse ist fehlerhaft.	Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00D1019, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals

Anzeige: **F00D1019** Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F00D1027, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals

Anzeige: **F00D1027** Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Es ist ein interner Firmwarefehler beim Schließen des zyklischen Kanals für AT-Daten aufgetreten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Firmwarefehler.

Lösung: Verständigen Sie bitte den Kundendienst.

F00D102A, Listenparameter angefordert, ReadParameter

Anzeige: **F00D102A**

Nichtfataler Fehler, Device_Error

Dieser Fehler ist aufgetreten, weil mit einem Funktionsbaustein MB_ReadParameter oder MB_ReadRealParameter auf einen Listenparameter zugegriffen wurde.

Ursache: Zugriffsfehler, falscher Funktionsbaustein für Listenparameter.

Lösung: Bitte verwenden Sie für das Lesen von Listenparameter den MB_ReadListParameter.

F00D1030, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals

Anzeige: **F00D1030**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Es ist ein interner Firmwarefehler beim Schließen des zyklischen Kanals für MTD-Daten aufgetreten.

Ursache: Firmwarefehler.

Lösung: Verständigen Sie bitte den Kundendienst.

F00D103B, Ungültige Steuerungsnummer

Anzeige: **F00D103B**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Im SPS-Programm wird ein Variable vom Typ AXIS_REF verwendet, die eine Achse in einer entfernten Steuerung adressiert. In der vorliegenden Firmwareversion wird nur der Zugriff auf Achsen der lokalen Steuerung unterstützt.

Ursache: Im SPS-Programm wurde eine Achse einer entfernten Steuerung adressiert.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F00D103C, Ungültige Achsnummer

Anzeige: **F00D103C**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Im SPS-Programm wird ein Variable von Typ AXIS_REF verwendet, die eine in der Steuerung unbekannte Achse adressiert.

Ursache: Im SPS-Programm wurde eine unbekannte Achse adressiert.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm oder konfigurieren Sie die fehlende Achse in der Steuerung (siehe Parameter "C-0-0484, Achskonfiguration").

F00D1040, Ungültiger Wert

Anzeige: **F00D1040**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Über den SPS-Baustein ML_ControlWriteActual können die aktuellen Werte einer Reglerachse, die in SPS-Code implementiert ist, in die Steuerung geschrieben werden. Dabei wurde ein ungültiger float-Wert in die Steuerung übertragen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Für den Ausgang "ActualPosition" wurde ein ungültiger float Wert geschrieben.	Überprüfen sie die aktual Werte für die Position. Stellen sie applikativ sicher, dass keine ungültigen Werte über den Baustein in die Steuerung geschrieben werden können.
Für den Ausgang "ActualVelocity" wurde ein ungültiger float Wert geschrieben.	Überprüfen sie die aktual Werte für die Geschwindigkeit. Stellen sie applikativ sicher, dass keine ungültigen Werte über den Baustein in die Steuerung geschrieben werden können.
Für den Ausgang "ActualTorque" wurde ein ungültiger float Wert geschrieben.	Überprüfen sie die aktual Werte für die Kraft. Stellen sie applikativ sicher, dass keine ungültigen Werte über den Baustein in die Steuerung geschrieben werden können.

F00D1205, Daten eines Singleparameters angefordertAnzeige: **F00D1205**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Dieser Fehler ist aufgetreten, weil mit einem Funktionsbaustein MB_ReadListParameter auf einen Singleparameter zugegriffen wurde.

Ursache: Zugriffsfehler, falscher Funktionsbaustein für Singleparameter.

Lösung: Bitte verwenden Sie für das Lesen von Singleparametern den MB_ReadParameter oder MB_ReadRealParameter.

F00D1207, Daten größer als 64KByteAnzeige: **F00D1207**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Dieser Fehler ist aufgetreten, weil mit einem Funktionsbaustein MB_WriteListParameter versucht wurde, mehr als 65532 Byte Daten auf einen Listenparameter zu schreiben.

Ursache: Die auf einen Listenparameter schreibbaren Daten sind generell auf 65532 Byte begrenzt. Bei ausgewählten Listenparametern kann die Grenze noch darunter liegen.

Lösung: Bitte beachten Sie, dass es nicht möglich ist, mehr als 65532 Byte Daten auf einen Listenparameter zu schreiben.

Reduzieren Sie die entsprechende Eingangsgröße des Bausteins, die die Anzahl der zu schreibenden Bytes darstellt.

F00D1210, Daten eines Singleparameters angefordertAnzeige: **F00D1210**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Dieser Fehler ist aufgetreten, weil mit einem Funktionsbaustein MB_WriteListParameter versucht wurde einen Singleparameter zu schreiben.

Ursache: Zugriffsfehler, falscher Funktionsbaustein für Singleparameter.

Lösung: Bitte verwenden Sie für das Schreiben von Singleparametern den MB_WriteParameter oder den MB_WriteRealParameter.

F00D1211, Fehler ReadSERCOSDataStatus, kein SpeicherAnzeige: **F00D1211**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Dieser Fehler ist mit dem Funktionsbaustein MB_ReadSercosDataStatus beim Lesen der Daten eines Parameters aufgetreten.

Ursache: Dieser Firmware-Fehler tritt beim Lesen eines Parameter-Datums auf.

Lösung: Falls bei einem erneuten Versuch den Parameter zu lesen, der Fehler wieder auftritt, verständigen Sie bitte den Kundendienst.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F00D1218, Kein Speicher

Anzeige: F00D1218

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Dieser Fehler ist mit dem Funktionsbaustein MB_ReadStringParameter beim Lesen der Daten eines Parameters aufgetreten.

Ursache: Dieser Firmwarefehler tritt beim Lesen eines Parameterdatums auf.

Lösung: Falls bei einem erneuten Versuch den Parameter zu lesen, der Fehler wieder auftritt, verständigen Sie bitte den Kundendienst.

F00D1219, Daten eines Singleparameters angefordert

Anzeige: F00D1219

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Dieser Fehler ist aufgetreten, weil mit einem Funktionsbaustein MB_ReadStringParameter auf einen Singleparameter zugegriffen wurde.

Ursache: Zugriffsfehler, falscher Funktionsbaustein für Singleparameter

Lösung: Bitte verwenden Sie für das Lesen von Singleparametern den MB_ReadParameter oder MB_ReadRealParameter.

F00D1220, Nicht unterstützte Auswahl des sercos Elementes

Anzeige: F00D1220

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Die Auswahl des sercos Elements wird durch den Funktionsbaustein nicht unterstützt.

Ursache: Am Eingang "SercosElement" des Funktionsbausteins wurde ein sercos Element (Identnummer, Name, Attribut (MLC-Datentyp, Änderbarkeit, ...), Einheit, Minimalwert, Maximalwert, Betriebsdatum (Wert)) ausgewählt, welches durch diesen Bausteintyp nicht unterstützt wird.

Lösung: Der Wert des Eingangs "SercosElement" muss an den Typ des Funktionsbausteins angepasst werden.

Alternativ muss für den gewünschten Wert der entsprechende Funktionsbaustein ausgewählt werden.

Der Funktionsbaustein MB_ReadParameter unterstützt die sercos Elemente

- E_SERCOS_ELEMENT_ATTRIBUTE ,
- E_SERCOS_ELEMENT_MIN,
- E_SERCOS_ELEMENT_MAX und
- E_SERCOS_ELEMENT_DATA.

Der Funktionsbaustein MB_ReadStringParameter unterstützt die sercos Elemente

- E_SERCOS_ELEMENT_NAME,
- E_SERCOS_ELEMENT_UNIT und
- E_SERCOS_ELEMENT_DATA.

F00D1221, Zeitüberschreitung bei Parameterzugriff

Anzeige: F00D1221

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Die Ausführung des Funktionsbausteins wurde mit einer Zeitüberschreitung während des Parameterzugriffes abgebrochen.

Ursache: Wird während des Parameterzugriffes eines Funktionsbausteins ein Online-Change ausgeführt, kann eine Zeitüberschreitung auftreten.

Lösung: Die Ausführung des Parameterzugriffes muss wiederholt werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F00D1222, Datengröße überschrittenAnzeige: **F00D1222**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Dieser Fehler ist aufgetreten, weil mit einem Funktionsbaustein MB_WriteStringParameter versucht wurde, mehr als 255 Byte Daten auf einen Stringparameter zu schreiben.

Ursache: Die auf einen Stringparameter schreibbaren Daten sind generell auf 255 Byte Daten begrenzt. Bei ausgewählten Stringparametern kann die Grenze noch darunter liegen.

Lösung: Bitte beachten Sie, dass es nicht möglich ist, mehr als 255 Byte Daten auf einen Stringparameter zu schreiben. Reduzieren Sie die Anzahl der zu schreibenden Bytes.

F00D1224, Kein SpeicherAnzeige: **F00D1224**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Dieser Fehler ist mit dem Funktionsbaustein MB_WriteStringParameter beim Schreiben der Daten eines Parameters aufgetreten.

Ursache: Dieser Firmwarefehler tritt beim Schreiben eines Parameterdatums auf.

Lösung: Falls bei einem erneuten Versuch den Parameter zu schreiben, der Fehler wieder auftritt, verständigen Sie bitte den Kundendienst.

F00D1225, Daten eines Singleparameters angefordertAnzeige: **F00D1225**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Dieser Fehler ist aufgetreten, weil mit einem Funktionsbaustein MB_WriteStringParameter versucht wurde einen Singleparameter zu schreiben.

Ursache: Zugriffsfehler, falscher Funktionsbaustein für Singleparameter.

Lösung: Bitte verwenden Sie für das Schreiben von Singleparametern den MB_WriteParameter oder den MB_WriteRealParameter.

F00D1227, Fehler beim Datum schreibenAnzeige: **F00D1227**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Dieser Fehler ist mit dem Funktionsbaustein MB_WriteStringParameter beim Schreiben eines Datums aufgetreten.

Ursache: Das zu schreibende Datum war falsch oder wurde falsch übertragen. (z.B. Datum zu kurz übertragen usw.).

Lösung: Prüfen Sie, ob das zu schreibende Datum für diesen Parameter korrekt ist. Falls bei einem erneuten Versuch den Parameter zu schreiben der Fehler wieder auftritt, verständigen Sie bitte den Kundendienst.

F00D1230, Fehler ReadSERCOSAttribute, kein SpeicherAnzeige: **F00D1230**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Dieser Fehler ist mit dem Funktionsbaustein MB_ReadSercosAttribute beim Lesen der Daten eines Parameters aufgetreten.

Ursache: Dieser Firmware-Fehler tritt beim Lesen eines Parameter-Datums auf.

Lösung: Falls bei einem erneuten Versuch den Parameter zu lesen, der Fehler wieder auftritt, verständigen Sie bitte den Kundendienst.

F00D2001, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 1Anzeige: **F00D2001**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2002, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 2

Anzeige: F00D2002

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2003, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 3

Anzeige: F00D2003

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2004, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 4

Anzeige: F00D2004

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2005, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 5

Anzeige: F00D2005

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2006, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 6

Anzeige: F00D2006

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2007, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 7

Anzeige: F00D2007

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016 , F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2008, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 8

Anzeige: **F00D2008**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016 , F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2009, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 9

Anzeige: **F00D2009**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016 , F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D200A, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 10

Anzeige: **F00D200A**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D200B, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 11

Anzeige: F00D200B

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D200C, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 12

Anzeige: F00D200C

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D200D, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 13

Anzeige: F00D200D

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016 , F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D200E, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 14

Anzeige: [F00D200E](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016 , F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D200F, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 15

Anzeige: [F00D200F](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016 , F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2010, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 16

Anzeige: [F00D2010](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2064, Achse nicht konfiguriert

Anzeige: F00D2064

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Achsdaten der angegebenen Achse konnten mittels Direktvariablenzugriff nicht geschrieben bzw. gelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die angegebene Achse ist nicht (mehr) konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Achse oder entfernen Sie die Zugriffe aus dem SPS-Programm.
Es wurde auf einen Achsparameter zugegriffen, der bei diesem Achstyp nicht vorhanden ist.	Passen Sie das SPS-Programm entsprechend an.
Es ist ein Folgefehler von F00D1016, F00D1017 oder F00D1018 (Falsche #-Adresse der Achsdaten).	Siehe Dokumentation dieser Fehler.
Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.	Kontaktieren Sie den Kundendienst.

F00D2EE1, Fataler Inline-IO-Fehler

Anzeige: F00D2EE1

Nichtfataler Fehler, Device_Error

Am Inline-IO-Bus ist im laufenden Betrieb ein schwerer Fehler aufgetreten. Der weitere Betrieb des gesamten Busses ist nach einem fatalen Fehler nicht mehr möglich.

Ursache: Es sind folgende Ursachen möglich:

- Im laufenden Betrieb wurde ein Inline-Modul gezogen.
- Die Inline-Module sind nicht korrekt zusammengesteckt und haben einen Wackelkontakt.
- Ein Inline-Modul ist defekt.
- Starke EMV-Störungen (leitungsgebunden oder Einstrahlung),
- Spannungsversorgung hat Einbrüche,
- Firmware-Fehler.

Lösung: Steuerung ausschalten und prüfen, ob die Inline-Module korrekt zusammengesteckt sind. Evt. Module tauschen, um festzustellen, ob ein Modul defekt ist.

Prüfen, ob die Steuerung gemäß den Installationsrichtlinien installiert wurde (EMV-Störungen, Spannungsversorgung).

Wenn keine physikalische Ursachen erkennbar sind und der Fehler wiederholt auftritt, dann könnte auch ein Firmware-Fehler vorliegen. In diesem Fall den Fehler an den Kundendienst melden.



Dieser Fehler kann in Verbindung (oder als Folgefehler) mit dem Fehler F00D2EE3 auftreten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F00D2EE2, Ein unbehandelter Inlinebus-Fehler ist aufgetreten

Anzeige: **F00D2EE2**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Am Inline-IO-Bus ist im laufenden Betrieb ein schwerer Fehler aufgetreten, der nicht behandelt worden ist.

Lösung: Wenn keine physikalische Ursachen erkennbar sind und der Fehler wiederholt auftritt, dann könnte auch ein Firmware-Fehler vorliegen. In diesem Fall den Fehler an den Kundendienst melden.

F00D2EE3, RESET am Inlinebus aufgetreten

Anzeige: **F00D2EE3**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Am Inline-IO-Bus ist ein schwerer Fehler aufgetreten. Der weitere Betrieb des gesamten Busses ist nicht mehr möglich.

Ursache: Es sind folgende Ursachen möglich:

- Im laufenden Betrieb wurde ein Inline-Modul gezogen.
- Die Inline-Module sind nicht korrekt zusammengesteckt und haben einen Wackelkontakt.
- Ein Inline-Modul ist defekt.
- Starke EMV-Störungen (leitungsgebunden oder Einstrahlung),
- Spannungsversorgung hat Einbrüche,
- Firmware-Fehler.

Lösung: Steuerung ausschalten und prüfen, ob die Inline-Module korrekt zusammengesteckt sind. Evt. Module tauschen, um festzustellen, ob ein Modul defekt ist.

Prüfen, ob die Steuerung gemäß den Installationsrichtlinien installiert wurde (EMV-Störungen, Spannungsversorgung).

Wenn keine physikalische Ursachen erkennbar sind und der Fehler wiederholt auftritt, dann könnte auch ein Firmware-Fehler vorliegen. In diesem Fall den Fehler an den Kundendienst melden.



Dieser Fehler kann in Verbindung (oder als Folgefehler) mit dem Fehler **F00D2EE1** auftreten.

F00D2EE5, Modulfehler Inlinebus kommt

Anzeige: **F00D2EE5**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Am Inlinebus der Steuerung ist ein Modulfehler aufgetreten.

Lösung: Dieser Modulfehler ist modulspezifisch und kann deshalb mehrere Ursachen haben. Schauen Sie bitte in der Beschreibung des entsprechenden Moduls nach.

Beispiel: Kurzschluss eines Ausganges.

F00D2EE7, System maximal ausgelastet

Anzeige: **F00D2EE7**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Die gesamte Rechenzeit des Systems ist ausgelastet.

Lösung: Überprüfen Sie, ob die Laufzeiten der IEC-Tasks sowie die des Motion-Kernels zu den zugehörigen Zykluszeiten passen.

Sind ein oder mehrere Laufzeiten größer als die eingestellte Zykluszeit, so wird das System durch diese Task(s) ausgelastet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die Laufzeiten der IEC-Tasks können im Dialog "Taskkonfiguration" ausgelesen werden, die des Motion-Kernels im Dialog "Zykluszeiten."

Ist dies der Fall erhöhen Sie die Zykluszeit oder lagern Sie Programmteile, die viel Zeit beanspruchen, in eine Task mit einer größeren Zykluszeit aus.

Prüfen Sie gegebenenfalls die Teile Ihres Programms, die viel Rechenzeit verbrauchen, auf Fehlerfreiheit.

Beispiel:

Endlosschleife in einer PLC-Task.

F00F0001 bis F00F0006, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0110001, Keine Leistung zugeschaltet

Anzeige: **F0110001**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Zum Ausführen von MC_Power muss die Leistung zugeschaltet sein.

Ursache: Der Funktionsblock MC_Power wurde ohne zugeschaltete Leistung ausgeführt.

Lösung: Schalten Sie die Leistung über das Versorgungsteil der Antriebsregelgeräte ein, starten Sie den Baustein erneut.

F0110010, Fehler beim Synchronisieren der Systemzeit des Antriebs

Anzeige: **F0110010**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Systemzeit eines Antriebes konnte nicht synchronisiert werden.

Eine Synchronisation der Antriebe erfolgt

- wenn die Steuerung von P0 in P2 geschaltet wird,
- wenn die Systemzeit der Steuerung geändert, d.h. der Parameter C-0-0050 geschrieben wird,
- wenn die Steuerung als Slave konfiguriert ist und der Wert der lokalen Echtzeituhr von der Zeitbasis des sercos Verbundes abweicht.

Diese Situation tritt auf,

- wenn die Echtzeituhren nicht hundertprozentig synchron laufen und die Zeiten auseinander driften,
- wenn die Systemzeit der Master-Steuerung geschrieben wurde.

Ursache:	Lösung:
Die Systemzeit eines Antriebes konnte nicht geschrieben werden.	
Ein konfigurierter Antrieb wurde nicht gefunden.	Konfiguration in IndraWorks überprüfen.
Fehler in der Firmware der Steuerung	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.
Fehler im Antrieb	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0110040, Achsreferenz ungültig, Achse ist Leitachse

Anzeige: **F0110040**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Operation konnte nicht mit der ausgewählten Achse ausgeführt werden, da die angegebene Achse als Leitachse auf der lokalen Steuerung oder im MLC-Verbund fungiert.

Diese Einschränkung existiert, um z. B. Sprünge in der Sollwertvorgabe der Folgeachsen zu vermeiden.

F0140001, Gerätesollkonfiguration fehlerhaft

Anzeige: **F0140001**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

- Beim Umschalten der sercos Phase von
 - P0 nach P2 oder
 - P2 nach P4, sowie
- nach dem Schreiben des Parameters "C-0-0478, Antriebskonfiguration", werden die im Parameter C-0-0478 konfigurierten sercos Geräte mit den sercos Geräten, die sich am sercos Ring befinden, verglichen. Hierbei ist ein Fehler aufgetreten.

Ursache:	Lösung:
Ist ein Gerät im Parameter C-0-0478 parametrisiert und aktiv oder geparkt werden folgende Überprüfungen durchgeführt:	Der Parameter C-0-0478 wird von Indraworks in Abhängigkeit der konfigurierten sercos Geräte beschrieben.
• Ist das Gerät im sercos Ring?	• Ist ein Gerät nicht im sercos Ring vorhanden, so muss dieses entweder hinzugefügt werden oder das Gerät deaktiviert werden.
• Ist die Gerätefirmwareversion gleich?	• Wenn nein, ist die Gerätefirmware falsch.
• Ist das Funktionspaket gleich?	• Wenn nein, ist das Funktionspaket falsch.
Ist mindestens eine der Überprüfung fehlgeschlagen....,	so muss das Gerät in IndraWorks neu konfiguriert werden.

F0160001 bis F0160002, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160003, Umschaltung nach P0 fehlerhaft

Anzeige: **F0160003**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Ursache: Mögliche Ursachen:

- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung: Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0160004, Umschaltung nach P0 fehlerhaftAnzeige: **F0160004**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Ursache: Mögliche Ursachen:

- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung: Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.**F0160005, Umschaltung nach P2 fehlerhaft**Anzeige: **F0160005**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Ursache: Mögliche Ursachen:

- ein oder mehrere Geräte am sercos III Bus unterstützen nicht die sercos III Spezifikation V1.1.1 (es ist z.B. MPx06 oder höher erforderlich)
- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung: Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.**F0160006, Umschaltung nach P2 fehlerhaft**Anzeige: **F0160006**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Ursache: Mögliche Ursachen:

- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung: Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.**F0160008, Umschaltung nach P3 fehlerhaft**Anzeige: **F0160008**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Ursache: Mögliche Ursachen:

- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen (z.B. Einsicht S-0-0095),
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung: Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.**F0160009, Umschaltung nach P3 fehlerhaft**Anzeige: **F0160009**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Mögliche Ursachen:
- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen (z.B. Einsicht S-0-0095),
 - ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.
- Lösung:** Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160010, Umschaltung nach P3 fehlerhaft

Anzeige: **F0160010**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde wegen eines Fehlers in der Achse n abgebrochen.

- Ursache:** Mögliche Ursachen:
- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen (z.B. Einsicht S-0-0095),
 - die Konfiguration "Zyklischer sercos Kanal" beinhaltet einen ungültigen Parameter
 - ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.
- Lösung:** Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160011, Umschaltungsvorbereitung nach P2 fehlerhaft

Anzeige: **F0160011**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltvorbereitung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

- Ursache:** Mögliche Ursachen:
- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
 - ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.
- Lösung:** Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160012, Umschaltung nach BB fehlerhaft

Anzeige: **F0160012**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

- Ursache:** Mögliche Ursachen:
- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
 - ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.
- Lösung:** Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160013, Umschaltung nach BB fehlerhaft

Anzeige: **F0160013**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

- Ursache:** Mögliche Ursachen:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
 - ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.
- Lösung:** Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160014, Umschaltung nach BB fehlerhaft

- Anzeige: **F0160014** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.
- Ursache:** Mögliche Ursachen:
- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
 - ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.
- Lösung:** Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160015 bis F0160023, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

- Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.
- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.
- Abhilfe:** Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160024, Fehler im Cross-check C-Parameter

- Anzeige: **F0160024** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Beim Cross-check der C-Parameter sind eine ungültige Kombination, ein ungültiger Min-/Max-Wert, Inkonsistenz zwischen Funktionalität und Hardware oder ähnliches erkannt worden.
- Ursache:** Mögliche Ursachen sind:
- es wurden Min-/Max-Werte unter- bzw. überschritten,
 - es wurden ungültige Parameterkombinationen festgestellt,
 - es wurden Funktionen/Objekte parametrisiert/konfiguriert, für die eine benötigte Hardware nicht vorhanden ist. Es sind z.B. Verbundachsen für einen Steuerungsverbund angelegt worden, obwohl kein Funktionsmodul CFL01.01-Q2 gesteckt ist.
- Lösung:** Den Parameter C-0-0111 aufrufen und die darin vermerkten Parameter überprüfen.
- Ist im C-0-0111 der Parameter C-0-0484 aufgeführt und in diesem eine Verbundachse (Element = 64) vorhanden, muss sichergestellt sein, dass ein funktionsfähiges Modul CFL01.1-Q2 vorhanden ist (s. auch C-0-0025).

F0160025, Fehler im Cross-check A-Parameter

- Anzeige: **F0160025** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Beim Cross-check der A-Parameter sind eine ungültige Kombination/ ein ungültiger Min-/Max-Wert o.ä. aufgetreten.
- Ursache:** Mögliche Ursachen z.B.:
- es wurden Min-/Max-Werte unter- bzw. überschritten,
 - es wurden ungültige Parameterkombinationen festgestellt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Den Parameter A-0-0011 aufrufen und die darin vermerkten Parameter überprüfen.

F0160026 bis F0160029, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0160030, Mehrfach-Konfiguration eines zyklischen Parameters

Anzeige: **F0160030**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Beim Cross-check der zyklisch konfigurierten Parameter eines Antriebes ist ein Fehler aufgetreten. Es wurde erkannt, dass ein Parameter mehrfach zur zyklischen Übertragung konfiguriert wurde. Das Hochschalten der Steuerungsphase wurde unterbunden.

Ursache:	Lösung:
Ein Parameter wurde durch den Anwender mehrfach zur zyklischen Übertragung konfiguriert.	Überprüfen Sie die Liste der ungültigen Parameter. Sorgen Sie dafür, dass ein Parameter stets nur einmal innerhalb der benutzerdefinierten Container (A-0-0500 - A-0-0531) definiert wurde.
Ein Parameter wurde sowohl durch die Steuerungsfirmware, als auch durch den Anwender zur zyklischen Übertragung konfiguriert.	Überprüfen Sie die Liste der ungültigen Parameter. Entfernen Sie den Parameter aus der Konfiguration der benutzerdefinierten Container (A-0-0500 - A-0-0531). Der entsprechende Parameter steht Ihnen bereits für zyklische Zugriffe (weil durch die Steuerungsfirmware so konfiguriert) zur Verfügung.



Die von der Steuerungsfirmware zur zyklischen Kommunikation verwendeten Parameter finden Sie unter Datenaustausch zwischen Steuerung und Antrieben

F0160031, Zyklischer Kanal nicht verfügbar

Anzeige: **F0160031**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Die Anzahl der für den Anwender verfügbaren zyklischen Datenkanäle hat sich geändert. Das Hochschalten der Steuerungsphase wurde unterbunden.

Ursache: Die Steuerungsfirmware benötigt eine höhere Bandbreite zur Kommunikation als in einer vorangegangenen Version. Somit reduzierte sich die Anzahl der für den Anwender verfügbaren Datenkanäle.

Lösung: Prüfen Sie die Liste der ungültigen Parameter, sowie die Dokumentation zum zyklischen sercos Datenkanal. Deaktivieren Sie den nicht mehr zur Verfügung stehenden Datenkanal in dem Sie den entsprechenden Konfigurationsparameter mit S-0-0000 beschreiben.

Beispiel:

Beginnend mit Firmwareversion 13VRs musste der zyklische Sollwertcontainer F entfallen. Aus Kompatibilitätsgründen wurden die Parameter A-0-0510 und A-0-0511 jedoch beibehalten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Deaktivieren Sie den Sollwertcontainer um wieder nach Phase 4 schalten zu können. Beschreiben Sie dazu A-0-0510 mit S-0-0000. Prüfen Sie Ihr SPS-Programm und passen Sie dieses gegebenenfalls an.

F0160032, Umschaltung nach P2 fehlerhaftAnzeige: **F0160032**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Ursache: Mögliche Ursachen:

- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung: Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.**F0160033, Umschaltung nach P2 fehlerhaft**Anzeige: **F0160033**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Ursache: Mögliche Ursachen:

- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen,
- die Konfiguration "Zyklischer sercos Kanal" beinhaltet einen ungültigen Parameter
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung: Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.**F0160034, Umschaltung nach P3 fehlerhaft**Anzeige: **F0160034**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Umschaltung in den gewünschten Motion-Modus wurde abgebrochen.

Ursache: Mögliche Ursachen:

- die Umschaltung kann aufgrund eines evtl. vorher aufgetretenen Fehlers nicht erfolgen (z.B. Einsicht S-0-0095),
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung: Diagnose-Logbuch einsehen, evtl. vorhandene Fehler korrigieren und Umschaltung erneut versuchen (siehe C-0-0451). Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.**F0160035, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation**Anzeige: **F0160035**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung soll vom Betriebsmodus in den Parametriermodus umgeschaltet werden. Dabei ist ein Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation aufgetreten.

Ursache: Eine konfigurierte Leitachse ist nicht als Achse im Parameter "C-0-0484, Achskonfigurationsliste" vorhanden.**Lösung:** Konfigurieren Sie die verwendete Leitachse im Parameter "C-0-0484, Achskonfigurationsliste", oder nehmen Sie die Leitachse aus dem Parameter "C-0-0703, C2C, Konfiguration der Leitachsen" heraus.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0160036, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation

Anzeige: **F0160036**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung soll vom Betriebsmodus in den Parametriermodus umgeschaltet werden. Dabei ist ein Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation aufgetreten.

Ursache:	Lösung:
Die MLC nimmt am Verbund teil, ist als Master konfiguriert und es wurde ein weiterer Master im MLC-Verbund erkannt.	Konfigurieren Sie nur eine MLC als Master im Parameter "C-0-0701, C2C, Konfiguration der Funktionsmodi".
Die MLC nimmt fehlerfrei am Verbund teil. Im Parametriermodus wurde der Zeitanteil der integrierten SPS an der MC-Zykluszeit erhöht.	Reduzieren Sie den Parameter "C-0-0401, Zeitanteil der integrierten SPS von MC-Zykluszeit" wieder auf einen unkritischen Wert oder erhöhen Sie die Zykluszeit in den Parametern "C-0-0700, C2C, Zykluszeit (Tcyc), Sollwert " und "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert".
Die MLC nimmt fehlerfrei am Verbund teil. Im Parametriermodus wurde die Zykluszeit im Antriebs- und Verbund-Ring heruntergesetzt.	Erhöhen Sie die Zykluszeit in den Parametern "C-0-0700, C2C, Zykluszeit (Tcyc), Sollwert " und "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert" wieder auf einen unkritischen Wert oder reduzieren Sie den Parameter "C-0-0401, Zeitanteil der integrierten SPS von MC-Zykluszeit".
Die konfigurierte Steuerungsadresse ist ungültig.	Konfigurieren Sie eine gültige Steuerungsadresse im Parameter "C-0-0031, Steuerungsadresse", ohne den Maximalwert entsprechend nachstehender Tabelle zu überschreiten.

Eine gültige Steuerungsadresse muss in Abhängigkeit vom Parameter "C-0-0700, C2C, Zykluszeit (Tcyc), Sollwert " kleiner als die maximal zulässige Anzahl sein:

Zykluszeit	Maximale Steuerungsadresse
2000 µs	16
4000 µs	32
8000 µs	64

Tab. 3-2: Maximale Steuerungsadresse

F0160037, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation

Anzeige: **F0160037**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung soll vom Betriebsmode in den Parametriermode umgeschaltet werden. Dabei ist ein Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation aufgetreten.

Ursache: Eine konfigurierte Masterachse ist nicht als Achse im Parameter "C-0-0484, Achskonfigurationsliste" vorhanden.

Lösung: Konfigurieren Sie die verwendete Masterachse im Parameter "C-0-0484, Achskonfigurationsliste", oder nehmen Sie die Masterachse aus dem Parameter "C-0-0703, C2C, Konfiguration der Leitachsen" heraus.

F0160038, Verbundachsen können nicht deaktiviert werden

Anzeige: **F0160038**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Eine in IndraWorks projektierte lokale Verbundachse der Steuerung kann nicht deaktiviert werden.

Diese Option ist in der aktuellen Firmwareversion nicht vorgesehen und wird von IndraWorks auch nicht unterstützt.

Ursache: Es wurde versucht, durch einen Schreibzugriff auf den Parameter "A-0-0024, Achszustand" über die Parameterschnittstellen eine lokale Verbundachse zu deaktivieren .

Lösung: Wenn die lokale Verbundachse in der Anwendung nicht benötigt wird, muss sie aus dem IndraWorks-Projekt entfernt werden.

F0160040, Fehler im Cross-check K-Parameter

Anzeige: **F0160040**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Crosscheck der K-Parameter sind eine ungültige Kombination/ ein ungültiger Min-/Max-Wert o.ä. aufgetreten.

Ursache: Mögliche Ursachen z.B.:

- es wurden Min-/Max-Werte unter- bzw. überschritten,
- es wurden ungültige Parameterkombinationen festgestellt.

Lösung: Den Parameter K-0-0011 aufrufen und die darin vermerkten Parameter überprüfen.

F0180008, Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel

Anzeige: **F0180008**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Im Parameter "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert " wird die Zykluszeit der Steuerung definiert. Der Steuerungskern muss innerhalb des definierten Zyklus bearbeitet werden.

Der Motion Kernel erfüllt im wesentlichen zwei Aufgaben. Diese sind:

Istwerterfassung

Sollwertgenerierung

Wird der zweite Teil des Motion Kernels, die Sollwertgenerierung, nicht in dem eingestellten Motion-Zyklus komplett abgearbeitet, so wird eine Fehlerreaktion durchgeführt.

Ist die Anzahl dieser Ausfälle (C-0-0422) kleiner als der über den Parameter "C-0-0420 Motion, Empfindlichkeit des Watchdogs" eingestellte Wert, so wird der Fehler "**F0180008: Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel**" ausgegeben.

Zur Überprüfung der Zeiten kann Im Dialogfenster "Zykluszeiten" die Zeit ,die zur Berechnung der Motion benötigt wird, ausgelesen werden. Die Zeiten der konfigurierten SPS- Task kann über die "Taskkonfiguration" ausgelesen werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Die Zeit die der Motion Kernel benötigt ist größer als ein Motion-Zyklus.	Erhöhen Sie die Motion- Zykluszeit "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert ".
Der Motion Kernel ist von einer oder mehreren höherprioren Tasks verdrängt worden.	- Überprüfen Sie die Laufzeiten der Tasks die höherprior sind als der Motion Kernel. Versuchen Sie Programmteile der dieser Tasks, die viel Zeit beanspruchen, in Tasks auszulagern die eine niedrigere Priorität als der Motion Kernel besitzen. - Prüfen Sie ob es nötig ist, dass diese Tasks höherprior als der Motion Kernel sind. Verringern Sie gegebenenfalls die Priorität dieser Tasks oder erhöhen Sie die Priorität des Motion Kernels.

F0180009, Zykluszeitüberschreitung Istwerterfassung

Anzeige: **F0180009**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Im Parameter "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert " wird die Zykluszeit der Steuerung definiert. Der Steuerungskern muss innerhalb des definierten Zyklus bearbeitet werden.

Der Motion Kernel erfüllt im wesentlichen zwei Aufgaben. Diese sind:

Istwerterfassung

Sollwertgenerierung

Wird der erste Teil des Motion Kernels, die Istwerterfassung, nicht in dem eingestellten Motion- Zyklus komplett abgearbeitet, so wird der Fehler "**F0180009: Zykluszeitüberschreitung Istwerterfassung**" ausgegeben.

Zur Überprüfung der Zeiten kann Im Dialogfenster "Zykluszeiten" die Zeit ,die zur Berechnung der Motion benötigt wird, ausgelesen werden. Die Zeiten der konfigurierten SPS- Task kann über die "Taskkonfiguration" ausgelesen werden.

Ursache:	Lösung:
Die Zeit die der Motion Kernel für die Istwerterfassung benötigt ist größer als ein Motion-Zyklus.	Erhöhen Sie die Motion-Zykluszeit "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert ".
Der Motion Kernel ist von einer oder mehreren höherprioren Tasks verdrängt worden.	- Überprüfen Sie die Laufzeiten der Tasks die höherprior sind als der Motion Kernel. Versuchen Sie Programmteile der dieser Tasks, die viel Zeit beanspruchen, in Tasks auszulagern die eine niedrigere Priorität als der Motion Kernel besitzen. - Prüfen Sie ob es nötig ist, dass diese Tasks höherprior als der Motion Kernel sind. Verringern Sie gegebenenfalls die Priorität dieser Tasks oder erhöhen Sie die Priorität des Motion Kernels.

F01B0000, Fehler RTOS (Real Time Operating System)

Anzeige: **F01B0000**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Wiederherstellen der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) von der Flash-Karte in den NVRAM-Bereich der Steuerung ist ein Fehler aufgetreten. Aus diesem Grund wurde in den remanenten Daten keine Änderung vorgenommen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Abhilfe:** Versuchen Sie die remanenten Daten durch Ausführen des Kommandos "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" die remanenten Daten manuell in den NVRAM-Bereich der Steuerung zu laden.
- Sollte das Problem erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01B0001, Fehler RTOS (Real Time Operating System)Anzeige: **F01B0001**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Wiederherstellen der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) von der Flash-Karte in den NVRAM-Bereich der Steuerung ist ein Fehler aufgetreten. Aus diesem Grund wurde in den remanenten Daten keine Änderung vorgenommen.

- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

- Abhilfe:** Versuchen Sie die remanenten Daten durch Ausführen des Kommandos "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" die remanenten Daten manuell in den NVRAM-Bereich der Steuerung zu laden.
- Sollte das Problem erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01B0002, Fehler RTOS (Real Time Operating System)Anzeige: **F01B0002**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Sichern der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) vom NVRAM-Bereich der Steuerung auf die Flash-Karte ist ein Fehler aufgetreten. Deshalb kann beim Ausführen des "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" nicht auf die gesicherten Daten zurück gegriffen werden, sondern es muss erneut das Kommando "C-0-1002, Kommando: MotionControl-Parameter in FW-Modul speichern" ausgeführt werden.



Die aktuellen remanenten Daten bleiben von diesem Fehler unberührt.

- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

- Abhilfe:** Führen Sie das Kommando "C-0-1002, Kommando: MotionControl-Parameter in FW-Modul speichern" aus, um die remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) aus dem NVRAM-Bereich der Steuerung auf der Flash-Karte zu speichern.
- Anschließend können Sie mit dem Kommando "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" die remanenten Daten auf der Flash-Karte sichern.
- Sollte das Problem erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01B0003, Fehler RTOS (Real Time Operating System)Anzeige: **F01B0003**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Sichern der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) vom NVRAM-Bereich der Steuerung auf die Flash-Karte ist ein Fehler aufgetreten. Deshalb kann beim Ausführen des "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" nicht auf die gesicherten Daten zurück gegriffen werden, sondern es muss erneut das Kommando "C-0-1002, Kommando: MotionControl-Parameter in FW-Modul speichern" ausgeführt werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Die aktuellen remanenten Daten bleiben von diesem Fehler unberührt.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Führen Sie das Kommando "C-0-1002, Kommando: MotionControl-Parameter in FW-Modul speichern" aus, um die remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) aus dem NVRAM-Bereich der Steuerung auf der Flash-Karte zu speichern.

Anschließend können Sie mit dem Kommando "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" die remanenten Daten auf der Flash-Karte sichern.

Sollte das Problem erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01B0004, Fehler RTOS (Real Time Operating System)

Anzeige: **F01B0004**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Wiederherstellen der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) von der Flash-Karte in den NVRAM-Bereich der Steuerung ist ein Fehler aufgetreten. Aus diesem Grund wurde in den remanenten Daten keine Änderung vorgenommen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Versuchen Sie die remanenten Daten durch Ausführen des Kommandos "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" die remanenten Daten manuell in den NVRAM-Bereich der Steuerung zu laden.

Sollte das Problem erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01B0005, Fehler RTOS (Real Time Operating System)

Anzeige: **F01B0005**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Wiederherstellen der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) von der Flash-Karte in den NVRAM-Bereich der Steuerung ist ein Fehler aufgetreten. Aus diesem Grund wurde in den remanenten Daten keine Änderung vorgenommen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Versuchen Sie die remanenten Daten durch Ausführen des Kommandos "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" die remanenten Daten manuell in den NVRAM-Bereich der Steuerung zu laden.

Sollte das Problem erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01B0006, Fehler RTOS (Real Time Operating System)

Anzeige: **F01B0006**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Nachdem die remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) von der Flash-Karte wiederhergestellt worden sind, wurde kein automatischer Reboot ausgelöst.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Führen Sie schnellstmöglich einen manuellen Reboot aus ohne das ein Schreib-/Lesezugriff auf die remanenten Daten erfolgt, da keine einwandfreie Funktionalität der Steuerung mehr gewährleistet ist.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F01B0007, Fehler RTOS (Real Time Operating System)Anzeige: **F01B0007**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Wiederherstellen der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) von der Flash-Karte in den NVRAM-Bereich der Steuerung ist ein Fehler aufgetreten. Aus diesem Grund wurde in den remanenten Daten keine Änderung vorgenommen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Versuchen Sie die remanenten Daten durch Ausführen des Kommandos "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" die remanenten Daten manuell in den NVRAM-Bereich der Steuerung zu laden.

Sollte das Problem erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01B0008, Fehler RTOS (Real Time Operating System)Anzeige: **F01B0008**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Wiederherstellen der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) von der Flash-Karte in den NVRAM-Bereich der Steuerung ist ein Fehler aufgetreten. Aus diesem Grund wurde in den remanenten Daten keine Änderung vorgenommen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Versuchen Sie die remanenten Daten durch Ausführen des Kommandos "C-0-1001, Kommando: MotionControl-Parameter von FW-Modul laden" die remanenten Daten manuell in den NVRAM-Bereich der Steuerung zu laden.

Sollte das Problem erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01B0009, Fehler RTOS (Real Time Operating System)Anzeige: **F01B0009**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Während des Reboot-Vorgangs ist ein Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Führen Sie "C-0-1021, Kommando: Neustart" oder "C-0-1019, Kommando: Neustart und Urladen" aus, um einen erneuten Reboot auszulösen.

F01B0010, Fehler RTOS (Real Time Operating System)Anzeige: **F01B0010**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Während des Reboot-Vorgangs ist ein Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Führen Sie "C-0-1021, Kommando: Neustart" oder "C-0-1019, Kommando: Neustart und Urladen" aus, um einen erneuten Reboot auszulösen.

F01B0011, Fehler - Start DHCP ClientAnzeige: **F01B0011**

Nichtfataler Fehler, Device_Error

Der DHCP-Client konnte nicht gestartet werden.

F01B0012, Fehler - Start DHCP ServerAnzeige: **F01B0012**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Der DHCP-Server konnte nicht gestartet werden.

Ursache: Fehlerhafte Konfiguration des DHCP-Server.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Bitte korrigieren Sie die Konfiguration in den Parametern C-0-0250 bis C-0-0299.

F01B0013, Fehler DHCP Client - Kein Lease, Default geladen

Anzeige: **F01B0013**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Mindestens eine Schnittstelle ist als DHCP-Client konfiguriert, und es konnte kein DHCP-Server gefunden werden. Die letzten Einstellungen wurden wieder hergestellt.

Ursache: DHCP-Server ist nicht erreichbar.

Lösung: Aktivieren Sie den DHCP-Server in dem entsprechenden Subnetz oder konfigurieren Sie die Schnittstelle auf eine statische IP-Adresse.

F01D0001 bis F01D0014, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F01D0015, Ausführung durch C-0-0036 gesperrt

Anzeige: **F01D0015**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Die Aktion konnte nicht ausgeführt werden, da sie gesperrt ist.

Ursache: Die Aktion, die ausgeführt werden sollte, ist durch den Parameter C-0-0036 gesperrt.

Lösung: Bit 12 des Parameters C-0-0036 muss zurückgesetzt werden.

F01D0016, Keine Applikation zum Laden gefunden

Anzeige: **F01D0016**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Es konnte keine Applikation über den Advanced Mode geladen werden.

Ursache: Auf der Compact-Flash-Karte der Steuerung befindet sich keine Applikation, die geladen werden kann.

Lösung: Eine Applikation muss z.B. über IndraWorks auf die Steuerung geladen werden.

F0200001, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: **F0200001**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200002, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: **F0200002**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200003, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: **F0200003** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200004, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: **F0200004** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200005, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: **F0200005** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200006, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: **F0200006** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200007, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: **F0200007** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200008, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: **F0200008** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0200009, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: [F0200009](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200010 bis F0200022, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Es ist ein nicht fataler interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Abhilfe: Die Maschine manuell auf dem üblichem Weg anhalten, die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten. Falls der Fehler immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200024, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: [F0200024](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200025, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: [F0200025](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200026, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: [F0200026](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200027, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: [F0200027](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200028, Firmware-Download fehlgeschlagen

Anzeige: [F0200028](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der Firmware-Update wurde abgebrochen.
- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.
- Lösung:** Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200029, Firmware-Download fehlgeschlagen

- Anzeige: **F0200029** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der Firmware-Update wurde abgebrochen.
- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.
- Lösung:** Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200030, Fehler beim Löschen von Dateien in der SYSTEM-Partition

- Anzeige: **F0200030** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Beim Löschen der Dateien in der SYSTEM-Partition ist ein Fehler aufgetreten. Es sind evtl. nur einige bzw. keine Dateien gelöscht worden.
- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.
- Abhilfe:** Dateizugriffe während der Ausführung des Kommandos vermeiden z.B. durch Einschränkung der Zugriffe von IndraWorks, IndraLogic oder ähnlichem. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200031, Fehler beim Löschen von Dateien in der OEM-Partition

- Anzeige: **F0200031** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Beim Löschen der Dateien in der OEM-Partition ist ein Fehler aufgetreten. Es sind evtl. nur einige bzw. keine Dateien gelöscht worden.
- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.
- Lösung:** Dateizugriffe während der Ausführung des Kommandos vermeiden z.B. durch Einschränkung der Zugriffe von IndraWorks, IndraLogic oder ähnlichem.
- Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200032, Fehler beim Löschen von Dateien in der USER-Partition

- Anzeige: **F0200032** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Beim Löschen der Dateien in der USER-Partition ist ein Fehler aufgetreten. Es sind evtl. nur einige bzw. keine Dateien gelöscht worden.
- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.
- Lösung:** Dateizugriffe während der Ausführung des Kommandos vermeiden z.B. durch Einschränkung der Zugriffe von IndraWorks, IndraLogic oder ähnlichem.
- Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200033, Sicherung der remanenten Daten nicht möglich

- Anzeige: **F0200033** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Eine Sicherung der remanenten Daten (Parameter und SPS-Daten) ist nicht möglich da ein Fehler aufgetreten ist. Dies hat zur Folge, dass alle Änderun-

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

gen in Parameter und/oder in SPS-Daten beim Abschalten der Versorgungsspannung der Steuerung verloren gehen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Die Steuerung vor Änderungen an Parametern und/oder SPS-Daten neu starten.

Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200036, Fehler beim Initialisieren des Hardwarewatchdog

Anzeige: **F0200036**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Initialisieren des in der Steuerungshardware realisierten Watchdog ist ein Fehler aufgetreten.

Als Folge entfällt hiermit z.B. die hardwareseitige Überwachung der Steuerungssoftware mittels Watchdog auf korrekte Funktionsweise. Beispiel: die Ausführung eines fehlerhaften Programnteils könnte zur Folge haben, dass dieser die komplette CPU-Zeit für längere Zeit für sich benötigt und wichtige andere Funktionalitäten wie Kommunikation, SPS-Programme etc. damit nicht mehr in ihrem nötigen Zeitraster laufen können. Dies kann dann aufgrund des fehlenden, unabhängig laufenden Watchdog nicht mehr diagnostiziert werden kann.

Das Ready-Relais kann dann auch nicht geschlossen werden, da dies nur im Zusammenhang mit einem laufenden Watchdog möglich ist.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Wenn die Funktionalität des Hardwarewatchdog bzw. Ready-Relais benötigt wird, muss die Steuerung neu gestartet werden.

Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200037, Fehler beim Triggern des Hardwarewatchdog

Anzeige: **F0200037**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Beim Triggern des in der Steuerungshardware realisierten Watchdog ist ein Fehler aufgetreten.

Als Folge entfällt hiermit evtl. z.B. die hardwareseitige Überwachung der Steuerungssoftware mittels Watchdog auf korrekte Funktionsweise. Beispiel: die Ausführung eines fehlerhaften Programnteils könnte zur Folge haben, dass dieser die komplette CPU-Zeit für längere Zeit für sich benötigt und wichtige andere Funktionalitäten wie Kommunikation, SPS-Programme etc. damit nicht mehr in ihrem nötigen Zeitraster laufen können. Dies kann dann aufgrund des fehlenden, unabhängig laufenden Watchdog nicht mehr diagnostiziert werden kann.

Das Ready-Relais kann dann auch nicht geschlossen werden, da dies nur im Zusammenhang mit einem laufenden Watchdog möglich ist.

Wurde der Watchdog bereits intern gestartet, kann als Folge auch der Systemfehler "**F9200017** Hardware Watchdog abgelaufen" generiert und somit das Ready-Relais wieder geöffnet werden, da der Watchdog nicht mehr getriggert wird und somit nach einem vorgegebenen Zeit abläuft.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Wenn die Funktionalität des Hardwarewatchdog bzw. Ready-Relais benötigt wird oder aufgrund dieser Fehlermeldung der Systemfehler "**F9200017** Hardware Watchdog abgelaufen" generiert wurde, muss die Steuerung neu gestartet werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200038, Firmware-Download fehlgeschlagenAnzeige: **F0200038**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200039, Firmware-Download fehlgeschlagenAnzeige: **F0200039**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Firmware-Update wurde abgebrochen.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Firmware-Update erneut starten. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0200040, Fehlerhafte Temperaturüberwachung, Hardwareausfall drohtAnzeige: **F0200040**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Temperaturmessung der Steuerung ist ausgefallen

Ursache: Es ist nicht mehr möglich die Temperatur der Steuerung auszulesen.

Die Temperatur kann somit nicht mehr überwacht werden und es droht ein Ausfall der Hardware.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung aus, um einen kompletten Defekt der Steuerung zu vermeiden, und nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0220200, Allgemeiner AntriebsfehlerAnzeige: **F0220200**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das während der Ausführung durch einen Fehler in der adressierten Achse abgebrochen wird. Die adressierte reale Achse ist mit einem Antrieb verbunden. Dieser Antrieb meldet einen Fehler.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine reale Achse ein Bewegungskommando generiert. Der Antrieb der realen Achse hat während der Ausführung einen Fehler erkannt.

Lösung: Beheben Sie den Fehler im Antrieb und quittieren Sie den Fehler in der Achse. Aktivieren anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F0220201, Ungültige SteuerungsnummerAnzeige: **F0220201**

Nichtfataler Fehler, Resource_Error

Im SPS-Programm wird eine Variable vom Typ AXIS_REF verwendet, die eine Achse in einer entfernten Steuerung adressiert. In der vorliegenden Firmwareversion wird nur der Zugriff auf Achsen der lokalen Steuerung unterstützt.

Ursache: Im SPS-Programm wurde eine Achse einer entfernten Steuerung adressiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220202, Ungültige Achsnummer

Anzeige: [F0220202](#)

Nichtfataler Fehler, Resource_Error

Im SPS-Programm wird eine Variable von Typ AXIS_REF verwendet, die eine in der Steuerung unbekannte Achse adressiert.

Ursache: Im SPS-Programm wurde eine unbekannte Achse adressiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm oder konfigurieren Sie die fehlende Achse in der Steuerung (siehe Parameter "C-0-0484, Achskonfiguration").

F0220203, Ungültiger Kommandotyp

Anzeige: [F0220203](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein in der Steuerung unbekanntes Kommando generiert.

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein unbekanntes Kommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220204, Kommando durch Achse nicht unterstützt

Anzeige: [F0220204](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Kommando generiert, das von der adressierten Achse nicht unterstützt wird.

Bei der Konfiguration der Achse wurde ein Achstyp gewählt, der das gewünschte Kommando nicht unterstützt.

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein für die adressierte Achse illegales Kommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm oder ändern Sie die Konfiguration der Achse in der Steuerung (siehe Parameter "C-0-0484, Achskonfiguration").

F0220205, Kommando zurückgewiesen, keine Leistung

Anzeige: [F0220205](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann. Für die Achse ist zur Zeit keine Leistung bzw. Drehmoment eingeschaltet.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ohne Leistungs freigabe ein Bewegungskommando generiert.

Lösung: Schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Power die Leistung bzw. das Drehmoment der Achse ein.

F0220206, Kommando in 'Stopping' zurückgewiesen

Anzeige: [F0220206](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse wurde mit einem Funktionsbaustein MC_Stop in den Zustand "Stopping" geschaltet. Der Funktionsbaustein MC_Stop ist noch aktiv und hat Vorrang vor anderen Funktionsbausteinen bzw. Bewegungskommandos (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Stopping" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220207, Kommando in 'Homing' zurückgewiesenAnzeige: **F0220207**

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse wurde mit einem Funktionsbaustein MB_Home in den Zustand "Homing" geschaltet. Der Funktionsbaustein MB_Home ist noch aktiv und hat Vorrang vor anderen Funktionsbausteinen bzw. Bewegungskommandos (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Homing" ein Bewegungskommando generiert.

Lösung: Warten Sie bis der Funktionsbaustein MB_Home von der Steuerung abgearbeitet wurde oder schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220208, Ungültige KommandonummerAnzeige: **F0220208**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird von einem Funktionsbaustein ein Bewegungskommando generiert.

Der Funktionsbaustein erhält beim Generieren des Kommandos vom Steuerungskern eine Kommandonummer. Beim Lesen des Kommandostatus übergibt der Funktionsbaustein die Kommandonummer als Referenz auf das Kommando. Die übergebene Kommandonummer ist ungültig bzw. veraltet.

Ursache: Im SPS-Programm wurde von einem Funktionsbaustein der Status eines Bewegungskommandos abgefragt. Die übergebene Kommandonummer ist ungültig bzw. veraltet.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS - Programm.

F0220210, Reset bei aktivem ErrorStop, 'state ErrorStop'Anzeige: **F0220210**

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird mit dem Funktionsbaustein MC_Reset das Kommando "Fehlerlöschen" generiert.

Der anstehende Fehler kann nicht gelöscht werden.

Ursache: Im SPS-Programm wurde mit dem Funktionsbaustein MC_Reset das Kommando "Fehlerlöschen" generiert. Der anstehende Fehler konnte nicht gelöscht werden.

Lösung: Beheben Sie die Fehlerursache, und quittieren Sie anschließend den Fehler.

F0220211, Kommando in 'Discrete Motion' zurückgewiesenAnzeige: **F0220211**

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Discrete Motion". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein sind im Zustand "Discrete Motion" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Discrete Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktivieren Sie das gewünschte Bewegungskommando nachdem das laufende Bewegungskommando von der Steuerung abgearbeitet und die Achse in den Zustand "Standstill" geschaltet wurden oder schalten Sie mit dem Funk-

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

tionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220212, Kommando in 'Continuous Motion' zurückgewiesen

Anzeige: [F0220212](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Continuous Motion". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Continuous Motion" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wird für eine Achse im Zustand "Continuous Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "Standstill" und aktivieren anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220213, Kommando in 'Synchronized Motion' zurückgewiesen

Anzeige: [F0220213](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Synchronized Motion". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Synchronized Motion" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Synchronized Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Schalten Sie mit einem der Funktionsbausteine MC_GearOut, MC_CamOut oder MC_Stop die Achse in den Zustand "Continuous Motion" bzw. "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220214, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen

Anzeige: [F0220214](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse hat einen Fehler erkannt und in den Zustand "Errorstop" geschaltet. Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Errorstop" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Errorstop" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Löschen Sie den anstehenden Fehler der Achse oder schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Reset die Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220216, Keine Leistung verfügbar

Anzeige: [F0220216](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Kommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Das Drehmoment der Achse kann vom Funktionsbaustein MC_Power nicht eingeschaltet werden. Dem Antriebsregelgerät fehlt die Leistungszuschaltung (siehe Antriebsdokumentation).

Ursache: Dem Antriebsregelgerät fehlt Leistung.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Prüfen Sie das Antriebsregelgerät bzw. seine Leistungsversorgung (siehe Antriebsdokumentation).

F0220217, Kommando in 'StandStill' / PowerOn zurückgewiesen

Anzeige: [F0220217](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Standstill" / "PowerOn". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein sind im Zustand "Standstill" unzulässig (z.B. MC_CamOut, MC_GearOut).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Standstill" / "PowerOn" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220218, Kommando in 'StandStill' zurückgewiesen

Anzeige: [F0220218](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Standstill". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Standstill" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Standstill" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220223, Geschwindigkeit unter Minimalwert

Anzeige: [F0220223](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Geschwindigkeit für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2202, Sollgeschwindigkeit".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220224, Geschwindigkeit über Maximalwert

Anzeige: [F0220224](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Geschwindigkeit für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2202, Sollgeschwindigkeit".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220225, Beschleunigung unter Minimalwert

Anzeige: [F0220225](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die Beschleunigung für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2203, Sollbeschleunigung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220226, Beschleunigung über Maximalwert

Anzeige: [F0220226](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Beschleunigung für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2203, Sollbeschleunigung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220227, Verzögerung unter Minimalwert

Anzeige: [F0220227](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Verzögerung für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2204, Sollverzögerung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220228, Verzögerung über Maximalwert

Anzeige: [F0220228](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Verzögerung für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2204, Sollverzögerung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220229, Ruck unter Minimalwert

Anzeige: [F0220229](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Ruck(A-0-0216) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220230, Ruck über Maximalwert

Anzeige:	F0220230	Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann. Der Ruck(A-0-0216) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert.	
Ursache:	Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.	
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.	

F0220232, Ungültige Leitachssteuerungsnummer

Anzeige:	F0220232	Nichtfataler Fehler, Resource_Error
	Im SPS-Programm wird ein Variable vom Typ AXIS_REF verwendet, die eine Leitachse in einer entfernten Steuerung adressiert. In der vorliegenden Firmwareversion wird nur der Zugriff auf Achsen der lokalen Steuerung unterstützt.	
Ursache:	Im SPS-Programm wurde eine Leitachse einer entfernten Steuerung adressiert.	
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.	

F0220233, Ungültige Leitachsnummer

Anzeige:	F0220233	Nichtfataler Fehler, Resource_Error
	Im SPS-Programm wird ein Variable von Typ AXIS_REF verwendet, die eine in der Steuerung unbekannte Leitachse adressiert.	
Ursache:	Im SPS-Programm wurde eine unbekannte Achse adressiert.	
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm oder konfigurieren Sie die fehlende Achse in der Steuerung (siehe Parameter "C-0-0484, Achskonfiguration").	

F0220234, Ungültige Kurventabelle

Anzeige:	F0220234	Nichtfataler Fehler, Resource_Error
	Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann. Die gewünschte Kurvenscheibe (CAMTableID) ist unbekannt (siehe Beschreibung des Datentyps MC_CAM_ID und des Parameters "A-0-2740, ELS, CamIn, Kurventabellenvorwahl").	
Ursache:	Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.	
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.	
	Laden Sie eine korrekte Kurvenscheibe.	

F0220263, Leitachsgetriebe, Eingangsumdrehungen unter Minimalwert

Anzeige:	F0220263	Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error
	Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann. Die Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen (RatioNumerator) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins sind kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2720, ELS, Leitachsgetriebe, Eingangsumdrehungen".	

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220264, Leitachsgetriebe, Eingangsumdrehungen über Maximalwert

Anzeige: [F0220264](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen (RatioNumerator) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins sind größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2720, ELS, Leitachsgetriebe, Eingangsumdrehungen".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220265, Leitachsgetriebe, Ausgangsumdrehungen unter Minimalwert

Anzeige: [F0220265](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen (RatioDenominator) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins sind kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2721, ELS, Leitachsgetriebe, Ausgangsumdrehungen".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220266, Leitachsgetriebe, Ausgangsumdrehungen über Maximalwert

Anzeige: [F0220266](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen (RatioDenominator) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2721, ELS, Leitachsgetriebe, Ausgangsumdrehungen".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220267, Feinabgleich der Getriebeübersetzung unter Minimalwert

Anzeige: [F0220267](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Feinabgleich der Getriebeübersetzung (MasterFineadjust) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2722, ELS, Feinabgleich der Getriebeübersetzung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220268, Feinabgleich der Getriebeübersetzung über MaximalwertAnzeige: [F0220268](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Feinabgleich der Getriebeübersetzung (MasterFineadjust) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2722, ELS, Feinabgleich der Getriebeübersetzung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220269, Ungültige AufsynchroisierrichtungAnzeige: [F0220269](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die gewünschte Aufsynchroisier-Richtung (SyncMode) ist unbekannt (siehe Beschreibung des Datentyps MC_SYNC_DIRECTION).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220270, Ungültige Art des AufsynchroisierensAnzeige: [F0220270](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die gewünschte Art des Aufsynchroisierens (StartMode) ist unbekannt (siehe Beschreibung des Datentyps MC_START_MODE).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220271, Kurvenscheibenhub unter MinimalwertAnzeige: [F0220271](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Kurvenscheibenhub (CamShaftDistance) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2741, ELS, CamIn, Kurvenscheibenhub".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220272, Kurvenscheibenhub über MaximalwertAnzeige: [F0220272](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Kurvenscheibenhub (CamShaftDistance) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zuläs-

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

sige Maximalwert im Parameter "A-0-2741, ELS, CamIn, Kurvenscheibenhub".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220273, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen

Anzeige: [F0220273](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Steuerung und alle Achsen befinden sich im Parametriermodus. Im Parametriermodus sind keine Bewegungskommandos ausführbar.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Bewegungskommando generiert, obwohl sich die Steuerung im Parametriermodus befindet.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung in den Betriebsmodus und aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220274, Kommando zurückgewiesen, keine Positionsreferenz

Anzeige: [F0220274](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann. Die Achse ist nicht referenziert und kann nur relativ bewegt werden.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ohne Lagereferenz ein Bewegungskommando generiert, das die Positionsreferenz der Achse erfordert.

Lösung: Referenzieren Sie die Achse mit dem Funktionsbaustein MB_Home oder mit dem Parameter "A-0-2807, Kommando: Absolutmaß setzen" und aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220275, Kommando wurde abgebrochen

Anzeige: [F0220275](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert und während der Ausführung unterbrochen. Diese Kommando darf nicht unterbrochen werden.

Ursache: Bewegungskommando, das während der Ausführung unterbrochen wurde.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220276, Steuerungsfehler

Anzeige: [F0220276](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Achse wird aufgrund eines Steuerungsfehlers angehalten. Ein laufendes Bewegungskommando im SPS-Programm wird während der Ausführung abgebrochen. Die Steuerung akzeptiert keine weiteren Bewegungskommandos.

Lösung: Beheben und quittieren Sie den Fehler der Steuerung. Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F0220277, Direkter Leitachswechsel

Anzeige: [F0220277](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Das Kommando fordert die Achse auf, einer Leitachse zu folgen (z.B. MC_CamIn oder MC_GearIn). Die Achse folgt bereits einer anderen Leitachse.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

se. In der vorliegenden Firmwareversion wird das direkte Umschalten auf eine neue Leitachse nicht unterstützt.

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein Bewegungskommando generiert, das von der Achse einen direkten Leitachswechsel erfordert.

Lösung: Trennen Sie die Achse von der ursprünglichen Leitachse (z.B. mit MC_CamOut oder MC_GearOut). Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220278, Kommando 'Deaktivierte Achse' aktiv

Anzeige: [F0220278](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Mit dem Parameter "A-0-0024, Achszustand" wurde die Achse in den Zustand "deaktiviert" geschaltet. Eine deaktivierte Achse kann keine Bewegungskommandos ausführen.

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein Bewegungskommando für eine deaktivierte Achse generiert.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung in den Parametriermode (Parameter C-0-0451, Motion, Zielmodus). Aktivieren Sie anschließend die Achse oder nutzen Sie die Funktionalität "Sollwertabkopplung" (Parameter A-0-0024, Achszustand). Starten Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F0220279, Kommando 'parkende Achse' aktiv

Anzeige: [F0220279](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Mit dem Parameter "A-0-0024, Achszustand" wurde die Achse in den Zustand "geparkt" geschaltet. Eine geparkte Achse kann keine Bewegungskommandos ausführen.

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein Bewegungskommando für eine geparkte Achse generiert.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung in den Parametriermode (Parameter C-0-0451, Motion, Zielmodus), und aktivieren Sie die Achse (Parameter A-0-0024, Achszustand). Starten Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F0220280, Kommando in 'Coordinated Motion' zurückgewiesen

Anzeige: [F0220280](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Nach erfolgreichem Aufruf von MC_AddAxisToGroup befindet sich die Achse im Zustand "Coordinated Motion".

In diesem Zustand können folgende Funktionsmodule verwendet werden:

- alle Kinematik-FBs
- MC_Reset

Alle anderen FBs führen zu o.g. Fehler.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Coordinated Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220281, Ungültige Gleitkommazahl

Anzeige: [F0220281](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Mindestens ein Eingangsparameter des Funktionsbausteins enthält eine ungültige Gleitkommazahl.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220282, MotionProfile, SetSelection unter Minimalwert

Anzeige: [F0220282](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "MotionProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "SetSelection" wurde mit einem Wert kleiner als der Minimalwert (zur Zeit 0) belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220283, MotionProfile, SetSelection über Maximalwert

Anzeige: [F0220283](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "MotionProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "SetSelection" wurde mit einem Wert höher als 1 belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220284, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen

Anzeige: [F0220284](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Mit dem Parameter "A-0-0024, Achszustand" wurde die Achse in den Zustand "Parametriermodus" geschaltet. Eine Achse im Parametriermodus kann keine Bewegungskommandos ausführen.

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein Bewegungskommando für eine im Parametriermodus befindliche Achse generiert.

Lösung: Aktivieren Sie die Achse oder nutzen Sie die Funktionalität "Sollwertabkoppelung" (Parameter A-0-0024, Achszustand). Starten Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F0220287, Keine Referenz auf Kurventabelle gefunden

Anzeige: [F0220287](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeCamData eine Änderung einer Kurvenscheibe angestoßen, die von der Steuerung nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Es liegt ein internes Problem der Steuerungsfirmware beim Zugriff auf die Kurvenscheibe vor.

Abhilfe: Setzen Sie sich bitte mit dem Kundendienst in Verbindung.

F0220288, ChangeCamTable: Tabellewert über Maximalwert

Anzeige: [F0220288](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeCamData eine Änderung einer Kurvenscheibe angestoßen, die von der Steuerung nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Mindestens einer der referenzierten Eingangswerte „pdiCamTable“ liegt über dem zulässigen Maximalwert.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220289, ChangeCamTable: Tabellewert unter Minimalwert

Anzeige: [F0220289](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeCamData eine Änderung einer Kurvenscheibe angestoßen, die von der Steuerung nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Mindestens einer der referenzierten Eingangswerte „pdiCamTable“ liegt unter dem zulässigen Minimalwert.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220290, ChangeCamTable: ID ungültig

Anzeige: [F0220290](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeCamData eine Änderung einer Kurvenscheibe angestoßen, die von der Steuerung nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "uiCamTableNumber" wurde mit einem Wert belegt, der größer ist als die maximale Anzahl (99) der unterstützten Steuerungskurvenscheiben. Oder es wurde 0 als Eingangswert geschrieben.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220291, Keine Referenz auf MotionProfile gefunden

Anzeige: [F0220291](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über die Funktionsbausteine MB_ChangeMotionProfileSet oder MB_ChangeMotionProfileStep eine Änderung eines Bewegungsprofils angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Es wurde eine ungültige Adresse für die Eingänge MasterAxisInitialPosAdr, DistanceAdr, SlaveAxisVelocityAdr oder StepModeAdr am Funktionsbaustein MB_ChangeMotionProfileSet angegeben.

Abhilfe: Korrigieren Sie das SPS-Programm.

Ursache: Es liegt ein internes Problem der Steuerungsfirmware beim Zugriff auf das Bewegungsprofil vor.

Abhilfe: Setzen Sie sich bitte mit dem Kundendienst in Verbindung.

F0220292, ChangeMotionProfileSet: SetNumber unter Minimalwert

Anzeige: [F0220292](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird über die Funktionsbausteine MB_ChangeMotionProfileSet oder MB_ChangeMotionProfileStep eine Änderung eines Bewegungsprofils angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Mindestens einer der übergebenen (referenzierten) Eingangswerte "(p)rMasterAxisInitialPos" und/oder "(p)rSlaveAxisVelocity/Adr" liegt unter dem zulässigen Minimalwert.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220293, ChangeMotionProfileSet: SetNumber über Maximalwert

Anzeige: [F0220293](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird über die Funktionsbausteine MB_ChangeMotionProfileSet oder MB_ChangeMotionProfileStep eine Änderung eines Bewegungsprofils angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert „uiSetNumber“ wurde mit einem Wert höher als 1 belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220294, ChangeMotionProfileSet: Profil ist schreibgeschützt

Anzeige: [F0220294](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über die Funktionsbausteine MB_ChangeMotionProfileSet oder MB_ChangeMotionProfileStep eine Änderung eines Bewegungsprofils angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Das ausgewählte Bewegungsprofil ist zur Zeit aktiv und kann daher nicht überschrieben werden.

Abhilfe: Deaktivieren Sie das ausgewählte Bewegungsprofil vor der Aktualisierung.

F0220295, ChangeMotionProfileStep: Ungültige StepNumber

Anzeige: [F0220295](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeMotionProfileStep eine Änderung eines Bewegungsprofils angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "uiStepNumber" wurde mit einem Wert belegt, der größer ist als die maximale bzw. die aktuelle Anzahl der Schritte des ausgewählten Bewegungsprofils.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220300, Ungültiger Sollwertkanal

Anzeige: [F0220300](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_OpenCyclic... ein ungültiger Sollwertkanal ausgewählt.

Ursache: Firmwareversion und SPS-Bibliothek (ML_PLCOpen.lib, MLBase.lib) passen nicht zusammen.

Abhilfe: Bitte benutzen Sie zur Firmware passende SPS-Bibliotheksversionen.

F0220301, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen

Anzeige: [F0220301](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Nach erfolgreichem Aufruf von ML_ControlOn befindet sich die Achse im Zustand "Controlled Motion".

In diesem Zustand können folgende Funktionsbausteine verwendet werden:

- ML_OpenCyclicPositionChannelCtrl,
- ML_OpenCyclicVelocityChannelCtrl,
- ML_OpenCyclicTorqueChannelCtrl,
- ML_OpenCyclicAnalogChannelCtrl,
- ML_ControlOff.

Alle anderen FBs führen zu o.g. Fehler.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Controlled Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220316, Gleitkommaeinheit: Listenlänge Eigenschaften inkonsistent

Anzeige: [F0220316](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, stimmt die Listenlänge der Parameter, die ein Bewegungsprofil definieren, nicht überein.

Satz 0

- A-0-3020, FlexProfile 0, Leitachsgeschwindigkeit,
- A-0-3021, FlexProfile 0, Liste der Leitachsquellen,
- A-0-3022, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsbezüge (Hub),
- A-0-3023, FlexProfile 0, Liste der Leitachsabschnitte (Range),
- A-0-3025, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsgesetze,
- A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen,
- A-0-3027, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsangfangsgeschwindigkeiten,
- A-0-3028, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsangfangsbeschleunigungen,
- A-0-3029, FlexProfile 0, Liste der Folgeachseanfangesrücke,
- A-0-3030, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsendgeschwindigkeiten,
- A-0-3031, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsendbeschleunigungen,
- A-0-3032, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsendrucke,
- A-0-3033, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsverfahrgeschwindigkeiten,
- A-0-3034, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsverfahrbeschleunigungen,
- A-0-3035, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsverfahrrücke,
- A-0-3036, FlexProfile 0, Liste der Wendepunkteverschiebungen (WPV),

Satz 1

- A-0-3050, FlexProfile 1, Leitachsgeschwindigkeit,
- A-0-3051, FlexProfile 1, Liste der Leitachsquellen,
- A-0-3052, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsbezüge (Hub),
- A-0-3053, FlexProfile 1, Liste der Leitachsabschnitte (Range),
- A-0-3055, FlexProfile 1, Liste der Bewegungsgesetze,
- A-0-3056, FlexProfile 1, Liste der Bewegungsschritt-Typen,
- A-0-3057, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsangfangsgeschwindigkeiten,
- A-0-3058, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsangfangsbeschleunigungen,
- A-0-3059, FlexProfile 1, Liste der Folgeachseanfangesrücke,
- A-0-3060, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsendgeschwindigkeiten,
- A-0-3061, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsendbeschleunigungen,
- A-0-3062, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsendrucke,
- A-0-3063, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsverfahrgeschwindigkeiten,
- A-0-3064, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsverfahrbeschleunigungen,
- A-0-3065, FlexProfile 1, Liste der Folgeachsverfahrrücke,
- A-0-3066, FlexProfile 1, Liste der Wendepunkteverschiebungen (WPV),

Satz 2

- A-0-3080, FlexProfile 2, Leitachsgeschwindigkeit,
- A-0-3081, FlexProfile 2, Liste der Leitachsquellen,
- A-0-3082, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsbezüge (Hub),
- A-0-3083, FlexProfile 2, Liste der Leitachsabschnitte (Range),
- A-0-3085, FlexProfile 2, Liste der Bewegungsgesetze,

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- A-0-3086, FlexProfile 2, Liste der Bewegungsschritt-Typen,
- A-0-3087, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsanzugsgeschwindigkeiten,
- A-0-3088, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsanzugsbeschleunigungen,
- A-0-3089, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsanfangsrucke,
- A-0-3090, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsanzugsgeschwindigkeiten,
- A-0-3091, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsanzugsbeschleunigungen,
- A-0-3092, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsanzugsrucke,
- A-0-3093, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsverfahrgeschwindigkeiten,
- A-0-3094, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsverfahrbeschleunigungen,
- A-0-3095, FlexProfile 2, Liste der Folgeachsverfahrrucke,
- A-0-3096, FlexProfile 2, Liste der Wendepunkteverschiebungen (WPV),

Satz 3

- A-0-3110, FlexProfile 3, Leitachsgeschwindigkeit,
- A-0-3111, FlexProfile 3, Liste der Leitachsquellen,
- A-0-3112, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsbezüge (Hub),
- A-0-3113, FlexProfile 3, Liste der Leitachsabschnitte (Range),
- A-0-3115, FlexProfile 3, Liste der Bewegungsgesetze,
- A-0-3116, FlexProfile 3, Liste der Bewegungsschritt-Typen,
- A-0-3117, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsanzugsgeschwindigkeiten,
- A-0-3118, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsanzugsbeschleunigungen,
- A-0-3119, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsanfangsrucke,
- A-0-3120, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsanzugsgeschwindigkeiten,
- A-0-3121, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsanzugsbeschleunigungen,
- A-0-3122, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsanzugsrucke,
- A-0-3123, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsverfahrgeschwindigkeiten,
- A-0-3124, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsverfahrbeschleunigungen,
- A-0-3125, FlexProfile 3, Liste der Folgeachsverfahrrucke,
- A-0-3126, FlexProfile 3, Liste der Wendepunkteverschiebungen (WPV),

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das ausgewählte Bewegungsprofil.

F0220317, ChangeFlexProfile: Keine Bewegungsgesetze definiert

Anzeige: [F0220317](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 64 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Ursache: Es wurden keinerlei Bewegungsschritte definiert. Ein leeres Bewegungsprofil kann nicht übernommen werden.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220318, ChangeFlexProfile: Ungültige Leitquelle

Anzeige: [F0220318](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde ein ungültiger Wert für die Leitquelle angegeben.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3021, FlexProfile 0, Liste der Leitachsquellen" sowie des Enumerations-Typen MB_MASTER_TYPE.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220319, ChangeFlexProfile: Ungültiges Bewegungsgesetz

Anzeige: [F0220319](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde ein ungültiges Bewegungsgesetz angegeben.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3025, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsgesetze" sowie des Enumerationstypen MB_STEP_TYPE.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220320, ChangeFlexProfile: Ungültiger Bewegungsschritt-Typ

Anzeige: [F0220320](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Es wurde ein ungültiger Bewegungsschritt-Typ angegeben.
Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE.
- Lösung:** Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220321, ChangeFlexProfile: Leitachsabschnitt 0 oder negativ

Anzeige: [F0220321](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde ein ungültiger Leitachsabschnitt angegeben.

Der Leitachsabschnitt darf nicht 0 oder negativ sein.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220322, ChangeFlexProfile: Ungültige Randwertkombination

Anzeige: [F0220322](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde eine ungültige Randwertkombination angegeben.

Das Bewegungsgesetz des nachfolgenden Bewegungsschrittes lässt sich nicht mit diesem Bewegungsschritt kombinieren. Dies kann z.B. vorkommen, wenn es sich bei dem aktuellen Bewegungsgesetz um ein Rast-In-Rast Gesetz handelt, das nächste Bewegungsgesetz jedoch vom Typ Geschwindigkeit-In-Rast.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220323, ChangeFlexProfile: Ungültige RandwerteAnzeige: [F0220323](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurden ungültige Randwerte angegeben.

Für einen Bewegungsschritt wurden Randwerte angegeben, die das ausgewählte Bewegungsgesetz nicht unterstützt. So ist es beispielsweise nicht möglich für ein Rast-In-Rast Bewegungsgesetz eine Anfangs- oder Endgeschwindigkeit anzugeben. Diese müssen in diesem Fall mit 0 definiert werden.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220324, ChangeFlexProfile: Ungültiger HubAnzeige: [F0220324](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde ein ungültiger Hub angegeben.

Für einen Bewegungsschritt wurde ein Hub parametrierung der ungültig ist, oder im Zusammenhang mit dem gewählten Bewegungsgesetz nicht zulässig ist.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220325, ChangeFlexProfile: Ungültige WendepunktverschiebungAnzeige: [F0220325](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde ein ungültiger Wert für die Wendepunktverschiebung angegeben.
Für einen Bewegungsschritt wurde eine Wendepunktverschiebung parametrisiert, die ungültig ist, oder im Zusammenhang mit dem gewählten Bewegungsgesetz nicht zulässig ist.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026 Liste der Bewegungsschritt-Typen, FlexProfile 0" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE. Weitere Informationen zur Wendepunktverschiebung gibt es im Parameter "A-0-3036, FlexProfile 0, Liste der Wendepunkteverschiebungen (WPV)".

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220326, ChangeFlexProfile: Ungültige Geradensteigung

Anzeige: [F0220326](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde ein ungültiger Wert für die Wendepunktverschiebung angegeben.
Für einen Bewegungsschritt wurde als Bewegungsgesetz "Konstante Geschwindigkeit" parametrisiert. Die angegebenen Anfangs- und Endgeschwindigkeiten decken sich jedoch nicht mit der Geschwindigkeit, die sich aus Hub und Leitachsabschnitt des Bewegungsschritts ergibt.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220327, ChangeFlexProfile: Ungültige Kurventabelle

Anzeige: [F0220327](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Für einen Bewegungsschritt wurde eine Kurvenscheiben-Punktetabelle selektiert, die nicht abgefahren werden kann. Möglicherweise enthält die Kurvenscheibe keine Punkte.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220328, ChangeFlexProfile: Bewegungsgesetz + Flex-Eigenschaft

Anzeige: [F0220328](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Das in einem Bewegungsschritt gewählte Bewegungsgesetz kann nicht verwendet werden, wenn dieser als Flex-Schritt definiert wurde.

Ist als "Schritt-Typ" nicht "Standard-Schritt" gewählt, sondern "Flex-Schritt mit absolutem Hub und absolutem Leitachsabschnitt", "Flex-Schritt mit relativem Hub und absolutem Leitachsabschnitt", "Flex-Schritt mit absolutem Hub und relativem Leitachsabschnitt" oder "Flex-Schritt mit relativem Hub und relativem Leitachsabschnitt", dann können nicht mehr alle Bewegungsgesetze in diesem Schritt verwendet werden. Ein mögliches Bewegungsgesetz ist das "Allgemeine Polynom 5. Ordnung".

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen " sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220329, ChangeFlexProfile: Geschwindigkeitssprung Bewegungsprofil

Anzeige: [F0220329](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Innerhalb des Bewegungsprofils wurde ein Geschwindigkeitssprung parametrisiert. D.h. die Endgeschwindigkeit des fehlerhaften Bewegungsschrittes stimmt nicht mit der Anfangsgeschwindigkeit des nachfolgenden Bewegungsschrittes überein.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220330, ChangeFlexProfile: Beschleunigungssprung Bewegungsprofil

Anzeige: [F0220330](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Innerhalb des Bewegungsprofils wurde ein Beschleunigungssprung parametrisiert. D.h. die Endbeschleunigung des fehlerhaften Bewegungsschrittes stimmt nicht mit der Anfangsbeschleunigung des nachfolgenden Bewegungsschrittes überein.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220331, ChangeFlexProfile: Rucksprung Bewegungsprofil

Anzeige: [F0220331](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Innerhalb des Bewegungsprofils wurde ein Rucksprung parametrisiert. D.h. der Endruck des fehlerhaften Bewegungsschrittes stimmt nicht mit der Anfangsruck des nachfolgenden Bewegungsschrittes überein.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220332, ChangeFlexProfile: Max. Verfahrensgeschwindigkeit ungültigAnzeige: [F0220332](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde eine zu niedrige oder ungültige Verfahrensgeschwindigkeit angegeben.

Für einen Bewegungsschritt wurde entweder eine Verfahrensgeschwindigkeit angegeben, obwohl diese vom ausgewählten Bewegungsgesetz nicht unterstützt wird, oder die angegebene Verfahrensgeschwindigkeit ist zu niedrig um die gewünschte Bewegung auszuführen.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE. Der Parameter "A-0-3033, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsverfahrensgeschwindigkeiten" definiert die gewünschte Verfahrensgeschwindigkeit.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220333, ChangeFlexProfile: Max. Beschleunigung ungültigAnzeige: [F0220333](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde eine zu niedrige oder ungültige Verfahrbeschleunigung angegeben.

Für einen Bewegungsschritt wurde entweder eine Verfahrbeschleunigung angegeben, obwohl diese vom ausgewählten Bewegungsgesetz nicht unterstützt wird, oder die angegebene Verfahrbeschleunigung ist zu niedrig um die gewünschte Bewegung auszuführen.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE. Der Parameter "A-0-3034, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsverfahrbeschleunigungen" definiert die gewünschte Verfahrbeschleunigung.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220334, Keine Referenz auf FlexProfile-Bewegungsprofil gefunden

Anzeige: [F0220334](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeFlexProfile-Set oder MB_ChangeFlexEventSet eine Änderung eines Bewegungsprofils angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Es liegt ein Problem der Steuerungsfirmware beim Zugriff auf das Bewegungsprofil vor.

Abhilfe: Überprüfen Sie die Achskonfiguration. Ist die adressierte Achse vorhanden und unterstützt sie die Ausführung der FlexProfile Betriebsart?

Überprüfen Sie die Achsadressierung am Funktionsbaustein.

Setzen Sie sich bitte mit dem Kundendienst in Verbindung.

F0220335, FlexProfile: Satz ist schreibgeschützt

Anzeige: [F0220335](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Das ausgewählte Profil kann nicht übernommen werden.

Ursache: Das ausgewählte Bewegungsprofil ist zur Zeit aktiv und kann daher nicht überschrieben werden.

Abhilfe: Deaktivieren Sie das ausgewählte Bewegungsprofil vor der Aktualisierung.

F0220341, FlexEvent: Satz ist schreibgeschützt

Anzeige: [F0220341](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeFlexEvent-Set eine Änderung der Event-Definitionen eines FlexProfile-Bewegungsprofils angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Das ausgewählte Bewegungsprofil ist zur Zeit aktiv und kann daher nicht überschrieben werden.

Abhilfe: Deaktivieren Sie das ausgewählte Bewegungsprofil vor der Aktualisierung.

F0220343, ChangeFlexEvent: Listenlänge Eventeigensch. Inkonsistent

Anzeige: [F0220343](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Eventprofils, ob das definierte Eventprofil (max. 16 Einzelevents) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Ursache: Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, stimmt die Listenlänge der Parameter, die ein Eventprofil definieren nicht überein.

Satz 0

- A-0-3040, FlexProfile 0, Events, Liste Bewegungsschritzuordnungen,
- A-0-3041, FlexProfile 0, Events, Liste Auslöser-Modi,
- A-0-3042, FlexProfile 0, Events, Liste Aktions-Modi,
- A-0-3043, FlexProfile 0, Events, Liste Auslöser-Werte.

Satz 1

- A-0-3070, FlexProfile 1, Events, Liste Bewegungsschritzuordnungen,
- A-0-3071, FlexProfile 1, Events, Liste Auslöser-Modi,
- A-0-3072, FlexProfile 1, Events, Liste Aktions-Modi,

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- A-0-3073, FlexProfile 1, Events, Liste Auslöser-Werte.

Satz 2

- A-0-3100, FlexProfile 2, Events, Liste Bewegungsschrittzuordnungen,
- A-0-3101, FlexProfile 2, Events, Liste Auslöser-Modi,
- A-0-3102, FlexProfile 2, Events, Liste Aktions-Modi,
- A-0-3103, FlexProfile 2, Events, Liste Auslöser-Werte.

Satz 3

- A-0-3130, FlexProfile 3, Events, Liste Bewegungsschrittzuordnungen,
- A-0-3131, FlexProfile 3, Events, Liste Auslöser-Modi,
- A-0-3132, FlexProfile 3, Events, Liste Aktions-Modi,
- A-0-3133, FlexProfile 3, Events, Liste Auslöser-Werte.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das ausgewählte Eventprofil.

F0220344, FlexEvent: Ungültige Bewegungsschritt-Zuordnung FlexEventAnzeige: [F0220344](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Ursache: Es wurde ein FlexProfile-Event definiert und einem Bewegungsschritt zugeordnet, welcher nicht im zugehörigen Bewegungsprofil existiert.

Weitere Informationen über die Zuordnung der Events zu den Bewegungsschritten finden Sie im Parameter "A-0-3040, FlexProfile 0, Events, Liste Bewegungsschrittzuordnungen " sowie in der Beschreibung des Struktur-Typs MB_FLEX_EVENT.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das ausgewählte Eventprofil.

F0220345, ChangeFlexEvent: Ungült. Auslöser-Modus für FlexEventAnzeige: [F0220345](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Event, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde ein FlexProfile-Event definiert, in dem ein ungültiger Auslöser-Modus parametrisiert wurde.

Weitere Informationen über die Auslöser-Modi der Events finden Sie im Parameter "A-0-3041, FlexProfile 0, Events, Liste Auslöser-Modi" sowie in der Beschreibung des Struktur-Typs MB_FLEX_EVENT.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das ausgewählte Eventprofil.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220346, ChangeFlexEvent: Ungültige Aktions-Modus für FlexEvent

Anzeige: [F0220346](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Event, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde ein FlexProfile-Event definiert, in dem ein ungültiger Aktions-Modus parametrisiert wurde.

Weitere Informationen über die Auslöser-Modi der Events finden Sie im Parameter "A-0-3042, FlexProfile 0, Events, Liste Aktions-Modi" sowie in der Beschreibung des Struktur-Typs MB_FLEX_EVENT.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das ausgewählte Eventprofil.

F0220349, ChangeFlexProfile: Maximaler Ruck ungültig

Anzeige: [F0220349](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde eine zu niedrige oder ungültige Verfahrbeschleunigung angegeben. Für einen Bewegungsschritt wurde entweder ein Verfahrdruck angegeben, obwohl dieser vom ausgewählten Bewegungsgesetz nicht unterstützt wird, oder der angegebene Verfahrdruck ist zu niedrig um die gewünschte Bewegung auszuführen.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE. Der Parameter "A-0-3035, FlexProfile 0, Liste der Folgeachsverfahrdrücke" definiert die gewünschte Verfahrbeschleunigung.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220350, ChangeFlexProfile: Bewegungsgrenzwerte zu niedrig

Anzeige: [F0220350](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Für einen Bewegungsschritt wurde ein Bewegungsgesetz gewählt, das die Angabe einer maximalen Verfahrensgeschwindigkeit, -beschleunigung und/oder -ruck vorsieht. Mit den angegebenen Maximalwerten kann die geforderte Bewegung jedoch nicht erreicht werden.

Eine Liste gültiger Bewegungsgesetze und ihre Beschreibung finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3026, FlexProfile 0, Liste der Bewegungsschritt-Typen" sowie des Enumerations-Typen MB_STEP_TYPE.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220355, ChangeFlexProfile: Ungültige Abfolge von Flex-Schritten

Anzeige: [F0220355](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Innerhalb des Bewegungsprofils wurde eine ungültige Abfolge von Flex-Schritten parametrisiert. D.h. es wurden mehrere "Flex-Schritte" hintereinander gelegt. Ein "Flex-Schritt" muss jedoch immer von zwei "Standard-Schritten" umgeben sein. Grund hier für ist, dass ein als "Flex-Schritt" definierter Bewegungsschritt keine eigenen Randwerte wie z.B. Anfangs- und Endgeschwindigkeiten besitzt. Stattdessen übernimmt er diese zur Laufzeit von seinen Nachbarschritten, die in Form von "Standard-Schritten" vorliegen müssen.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220360, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen

Anzeige: [F0220360](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Controlled Motion". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein sind im Zustand "Controlled Motion" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Controlled Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktivieren Sie das gewünschte Bewegungskommando nachdem das laufende Bewegungskommando von der Steuerung abgearbeitet und die Achse in den Zustand "Standstill" geschaltet wurden oder schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F0220361, ChangeFlexProfile: Ungültige Leitachsquelle

Anzeige: [F0220361](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Die Steuerung überprüft beim Schreiben eines FlexProfile-Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird.

Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0, Satz 1, Satz 2 oder Satz 3 ist, wird in den nachfolgenden Parametern weiterführende Information, wie z.B. der fehlerhafte Bewegungsschritt, angezeigt:

- Satz 0, Parameter "A-0-3047, FlexProfile 0, Diagnose"
- Satz 1, Parameter "A-0-3077, FlexProfile 1, Diagnose"
- Satz 2, Parameter "A-0-3107, FlexProfile 2, Diagnose"
- Satz 3, Parameter "A-0-3137, FlexProfile 3, Diagnose"

Ursache: Es wurde eine ungültige Leitachsquelle angegeben.

Eine Liste gültiger Leitachsquellen finden Sie in der Beschreibung des Parameters "A-0-3021, FlexProfile 0, Liste der Leitachsquellen", (A-0-3051, A-0-3081, A-0-3111), sowie des Enumerations-Typen MB_MASTER_TYPE.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm, und/oder korrigieren Sie das entsprechende Bewegungsprofil.

F0220501, Falscher Datentyp

Anzeige: [F0220501](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Der Fehler wurde von einem der nachstehenden Bausteine generiert, da Art des Parameters (Liste oder Einzelparameter) oder Typ REAL, DINT nicht mit dem Eingang des Bausteins übereinstimmen.

Ursache: Der Zugriffsfehler tritt beim Lesen/Schreiben eines Parameter - Datums auf, wenn der falsche Funktionsbaustein gewählt wurde.

Lösung: Überprüfen Sie den Bausteintyp entsprechend Ihrem gewünschten Parameter.

Lesen von Parametern:

	DINT	REAL	Liste von Parametern
MB_ReadParameter	X		
MB_ReadRealParameter		X	
MB_ReadListParameter			X

Schreiben von Parametern:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

	DINT	REAL	Liste von Parametern
MB_WriteParameter	X		
MB_WriteRealParameter		X	
MB_WriteListParameter			X

F0220502, ProbeModule außerhalb des zulässigen BereichsAnzeige: [F0220502](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ProbeModule" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0005", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220503, ProbelInput außerhalb des zulässigen BereichsAnzeige: [F0220503](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ProbelInput" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0005", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220504, ExpectWindowPosEdgeMode außerhalb zulässiger BereichAnzeige: [F0220504](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ExpectWindowPosEdgeMode" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0007, Bit 4", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220505, ExpectWindowNegEdgeMode außerhalb zulässiger BereichAnzeige: [F0220505](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ExpectWindowNegEdgeMode" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0007, Bit 5", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220506, ExpectWindowPosEdgeStart außerhalb zulässiger BereichAnzeige: [F0220506](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ExpectWindowPosEdgeStart" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0202", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220507, ExpectWindowPosEdgeEnd außerhalb zulässiger Bereich

Anzeige: [F0220507](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ExpectWindowPosEdgeEnd" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0203", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220508, ExpectWindowNegEdgeStart außerhalb zulässiger Bereich

Anzeige: [F0220508](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ExpectWindowNegEdgeStart" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0204", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220509, ExpectWindowNegEdgeEnd außerhalb zulässiger Bereich

Anzeige: [F0220509](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ExpectWindowNegEdgeEnd" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0205", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220510, ExpectWindowPosEdgeSetPoint außerhalb des zul. Bereichs

Anzeige: [F0220510](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ExpectWindowPosEdgeSetPoint" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220511, ExpectWindowNegEdgeSetPoint außerhalb des zul. Bereichs

	Anzeige: F0220511	Nichtfataler Fehler,	INPUT_RANGE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.		
Ursache:	Der Eingang "ExpectWindowNegEdgeSetPoint" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des definierten Bereichs.		
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.		

F0220512, MarkerFailureEnable außerhalb des zulässigen Bereichs

	Anzeige: F0220512	Nichtfataler Fehler,	INPUT_RANGE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.		
Ursache:	Der Eingang "MarkerFailureEnabl" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0007, Bit 6", definierten Bereichs.		
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.		

F0220513, MaxNumberOfMarkerFailure außerhalb des zul. Bereichs

	Anzeige: F0220513	Nichtfataler Fehler,	INPUT_RANGE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.		
Ursache:	Der Eingang "MaxNumberOfMarkerFailure" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0206", definierten Bereichs.		
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.		

F0220514, Interpolation liegt außerhalb des zulässigen Bereichs

	Anzeige: F0220514	Nichtfataler Fehler,	INPUT_RANGE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.		
Ursache:	Der Eingang "Interpolation" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0007, Bit 10-11", definierten Bereichs.		
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.		

F0220515, TimeStampEnable liegt außerhalb des zulässigen Bereichs

	Anzeige: F0220515	Nichtfataler Fehler,	INPUT_RANGE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.		
Ursache:	Der Eingang "TimeStampEnable" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0007, Bit 3", definierten Bereichs.		
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.		

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220516, DeadTimePosEdge liegt außerhalb des zulässigen Bereichs

Anzeige: [F0220516](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "DeadTimePosEdge" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0200", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220517, DeadTimeNegEdge liegt außerhalb des zulässigen Bereichs

Anzeige: [F0220517](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "DeadTimeNegEdge" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0201", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220518, ProbeData außerhalb des zulässigen Bereichs

Anzeige: [F0220518](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "ProbeData" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0006", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220519, PositionEvalMode liegt außerhalb des zulässigen Bereichs

Anzeige: [F0220519](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "PositionEvalMode" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0007, Bit 0-1", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F0220520, DiffEvalMode liegt außerhalb des zulässigen Bereichs

Anzeige: [F0220520](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingang "DiffEvalMode" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins liegt außerhalb des, durch die Minimal- und Maximalwerte im Parameter "M-0-0007, Bit 7-9", definierten Bereichs.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0220521, TOUCHPROBE_REF ungültig oder kein Messtaster konfig.

	Anzeige: F0220521	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.			
Ursache:	Der Eingang "TOUCHPROBE_REF" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist ungültig oder nicht konfiguriert			
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.			

F0220522, AXIS_REF nicht gültig oder keine Achse konfiguriert

	Anzeige: F0220522	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Messkommando generiert, das von dem adressierten Messtaster nicht ausgeführt werden kann.			
Ursache:	Der Eingang "AXIS_REF" für das geforderte Messkommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist ungültig oder nicht konfiguriert			
Lösung:	Aktualisieren Sie das SPS-Programm.			

F0220600, Pfad- / Dateiname unbekannt

	Anzeige: F0220600	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Dateiname angegeben, der im System nicht bekannt ist.			
Ursache:	Am Eingang "FileName" wurde ein Dateiname oder ein Pfad mit Dateinamen angegeben, die nicht gefunden wurde.			
Lösung:	Geben Sie einen gültigen Dateinamen an, oder stellen Sie sicher, dass die Datei auf der Steuerung existiert.			

F0220601, Nicht unterstütztes Dateisystem

	Anzeige: F0220601	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein Dateiname mit Pfad angegeben, der nicht unterstützt wird.			
Ursache:	Am Eingang "FileName" wurde ein Dateiname mit einer ungültigen Pfadangabe angegeben.			
Lösung:	Geben Sie einen gültigen Pfad an, oder nur den Dateinamen (in diesem Fall wird der voreingestellte Pfad benutzt).			

F0220602, Eingang 'StartIdx' hat einen ungültigen Wert

	Anzeige: F0220602	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Im SPS-Programm wird ein ungültiger Wert übergeben.			
Ursache:	Am Eingang "StartIdx" wurde ein ungültiger Wert eingegeben.			
Lösung:	Legen Sie einen gültigen Wert (≥ 1) an den Eingang "StartIdx".			

F0220603, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine

	Anzeige: F0220603	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Im Funktionsbaustein ist ein interner Fehler aufgetreten.			

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Der Baustein arbeitet intern innerhalb verschiedener Schritte. Es soll dabei ein Schritt angesprungen werden, der nicht existiert.
- Lösung:** Setzen Sie den Baustein zurück, oder führen Sie einen Reset der SPS durch.

F0220604, Fehlerhafte Datei

Anzeige: [F0220604](#) Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im Funktionsbaustein wurde eine fehlerhafte Datei erkannt.

- Ursache:** Der Funktionsbaustein öffnet eine Datei und sucht innerhalb der Datei. Dabei wurde eine fehlerhafte Datei erkannt.

- Lösung:** Laden Sie die Datei erneut über Indraworks auf die Steuerung.

F0220605, Eingang 'ArrayDimension' hat einen ungültigen Wert

Anzeige: [F0220605](#) Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein ungültiger Wert übergeben.

- Ursache:** Am Eingang "ArrayDimension" wurde ein falscher Wert übergeben.

Das über den Punktnamen angegebene Feld enthält eine andere Anzahl an Dimensionen als am Funktionsbaustein angegeben.

Alternativ kann auch der Eingang "PointIdx" einen falschen Wert enthalten. In diesem Fall enthält der Ausgang "ErrorIdent.Additional2" eine Zahl, die den Index im Feld "PointIdx" angibt, der fehlerhaft ist.

- Lösung:** Geben Sie einen korrekten Wert an.

F0220606, Punkt nicht vorhanden

Anzeige: [F0220606](#) Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Punktnamen angegeben, der in der angegebenen Datei nicht gefunden wurde.

- Ursache:** Am Eingang "PointName" wurde ein Punktnamen angegeben, der nicht vorhanden ist.

- Lösung:** Geben Sie einen gültigen Punktnamen an, oder stellen Sie sicher, dass die Datei, die den Punkt enthält, auch auf der Steuerung existiert.

F0220607, Falsche Anzahl an Koordinaten je Punkt

Anzeige: [F0220607](#) Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Punkt mit einer anderen Anzahl an Koordinaten angegeben als in der Datei angegeben.

- Ursache:** Am Eingang "Point" wurde im Strukturelement "NbrOfValues" ein Wert eingegeben, der nicht mit der Anzahl an Koordinaten des Punktes übereinstimmt.

- Lösung:** Geben Sie einen gültigen Wert für "NbrOfValues" ein.

F0220608, Falsche Kinematik Nummer

Anzeige: [F0220608](#) Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Punkt mit einer anderen Kinematik Nummer angegeben als in der Datei vorgefunden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Am Eingang "Point" wurde im Strukturelement "KinematicNbr" ein Wert eingegeben, der nicht mit der Nummer in der geöffneten Datei übereinstimmt.

Lösung: Geben Sie einen gültigen Wert für "KinematicNbr" ein.

F0220609, Falscher Punkttyp, Punkt in Welt- oder Maschinen-Koord.

Anzeige: **F0220609** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Punkt vorgegeben, der einem anderen Typ entspricht.

Ursache: Am Eingang "Point" wurde im Strukturelement "PointType" ein Wert eingegeben, der nicht mit dem Typ des Punktes übereinstimmt.

Lösung: Geben Sie einen gültigen Wert für "PointType" ein. Dieser kann entweder ML_ROCO_WORLD_COORD für einen Punkt in Weltkoordinaten, oder ML_ROCO_JOINT_COORD für einen Punkt in Achskoordinaten sein.

F0260001, MC_DigitalCamSwitch, Referenz zum APS ungültig

Anzeige: **F0260001** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: SPS Programm erneut laden (keine Online Änderung!). Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260002, MC_DigitalCamSwitch, Zyklischer Kanal nicht verfügbar

Anzeige: **F0260002** Nichtfataler Fehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten. Es kann nicht auf den zyklischen Datenkanal zugegriffen werden.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung in vom Parametermode in den Betriebsmode. Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260003, MC_DigitalCamSwitch, Kein Speicher verfügbar

Anzeige: **F0260003** Nichtfataler Fehler, Resource_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Es konnte kein Speicher allokiert werden.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten. Es ist nicht genügend Speicher verfügbar.

Lösung: Laden Sie das SPS-Programm erneut (keine Online Änderung!). Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260004, MC_DigitalCamSwitch, Parameter konnte nicht gelesen werden

Anzeige: **F0260004** Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Während des Lesens eines Achsparameters ist ein Fehler aufgetreten.

Ursache: Bei der ersten steigenden Flanke des "Enable"-Eingangs und bei Änderung des AXIS_REF-Eingangs werden Achsparameter azyklisch vom Antrieb gelesen. Dies sind "A-0-0059, Wichtungsart für Positionsdaten", "A-0-0056, Wichtungsart für Geschwindigkeitsdaten" und "A-0-0045, Modulowert".

Konnte einer dieser Parameter nicht gelesen werden, wird dieser Fehler ausgelöst.

Lösung: Laden Sie das SPS-Programm erneut (keine Online Änderung!), oder ändern Sie den AXIS_REF-Eingang, um den Vorgang zu wiederholen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260005, MC_DigitalCamSwitch, Ungültige Kombination der Einheiten

Anzeige: **F0260005**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Der Funktionsbaustein hat eine Unstimmigkeit der Einheiten erkannt.

Ursache: Bei der ersten steigenden Flanke des "Enable"-Eingangs und bei Änderung des AXIS_REF werden die beiden Achsparameter "A-0-0059, Wichtungsart für Positionsdaten" und "A-0-0056, Wichtungsart für Geschwindigkeitsdaten" azyklisch vom Antrieb gelesen.

Folgende Kombinationen sind dabei gültig:

Position besitzt lineare Wichtung:

- Position in Meter, Geschwindigkeit in U/min oder U/s.
- Position in Inch, Geschwindigkeit in U/min oder U/s.

Position besitzt rotatorische Wichtung:

- Position in rad, Geschwindigkeit in U/min oder U/s.

Alle anderen Kombination sind nicht gültig.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die Antriebsparameter (A-0-0056) und (A-0-0059) die korrekten Kombinationen aufweisen.

F0260006, MC_DigitalCamSwitch, Ein-/Ausschaltverz. größer 16s

Anzeige: **F0260006**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Der Funktionsbaustein hat eine Fehlparametrierung festgestellt.

Ursache: Die Ein-/Ausschaltverzögerung für die einzelnen Nocken sind auf eine Zeit von maximal 16 Sekunden begrenzt.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die Ein-/Ausschaltverzögerung der einzelnen Nocken nicht über 16 Sekunden liegt.

F0260007, MC_DigitalCamSwitch, Ungült. Zustand der Zustandsmaschine

Anzeige: **F0260007**

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der interne Zustand der Zustandsmaschine ist fehlerhaft.

Ursache: Der Funktionsbaustein wird durch eine Zustandsmaschine abgearbeitet. Der Zustand hat dabei einen ungültigen Wert angenommen.

Lösung: Laden Sie das SPS-Programm erneut (keine Online Änderung!). Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260010, ML_PIDType01, Unt. Grenzwert größer als oberer Grenzwert

Anzeige: **F0260010**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Die Eingangswerte des PID-Reglers haben falsche Werte.

Ursache: Der untere Grenzwert des PID-Reglers hat einen höheren Wert als der obere Grenzwert.

Lösung: Vertauschen Sie die Eingänge für den unteren und oberen Grenzwert oder weisen Sie korrekte Werte zu.

F0260011, ML_PIDType01, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine

Anzeige: **F0260011**

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der interne Zustand der Zustandsmaschine ist fehlerhaft.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Der Funktionsbaustein wird durch eine Zustandsmaschine abgearbeitet. Der Zustand hat dabei einen ungültigen Wert angenommen.
- Lösung:** Laden Sie das SPS Programm erneut (keine Online Änderung!). Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260012, ML_PIDType01, Auswahl des Reglertyps nicht unterstützt

Anzeige: [F0260012](#) Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error
Der eingestellte Reglertyp ist ungültig.

- Ursache:** Die Kombination der einzelnen Reglerteile (P-, I- und D-Anteil) ist ungültig.
- Lösung:** Überprüfen Sie die Eingänge "PControl", "IControl" und "DControl" und verwenden Sie korrekte Werte. Soll ein Reglerteil abgeschaltet werden, so ist dieser mit dem Wert 0 zu belegen.

F0260030, Ungültige Werte der Eingänge

Anzeige: [F0260030](#) Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error
Die angelegten Eingangswerte sind ungültig oder außerhalb der gültigen Grenzen.

- Ursache:** Die Eingänge des Funktionsbausteines haben ungültige Werte. Diese liegen entweder unterhalb des Minimalwertes, oberhalb des Maximalwertes oder passen in Kombination nicht zusammen.
- Lösung:** Setzen Sie die Eingänge auf gültige Werte und/oder legen Sie gültige Kombinationen von Werten an. Siehe dazu auch die Dokumentation der jeweiligen Bausteine.

F0260031, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine

Anzeige: [F0260031](#) Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error
Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Der interne Zustand der Zustandsmaschine ist fehlerhaft.

- Ursache:** Der Funktionsbaustein wird in einer Zustandsmaschine abgearbeitet. Der Zustand hat dabei einen ungültigen Wert angenommen.
- Lösung:** Laden Sie das SPS Programm erneut (keine Online Änderung!). Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260032, Berechnung ergab ungültige Werte

Anzeige: [F0260032](#) Nichtfataler Fehler, Calculation_Error
Bei der Berechnung sind ungültige Werte entstanden.

- Ursache:** Bei der Berechnung werden teilweise Zwischenwerte berechnet. Diese können einzeln oder in Kombination ungültige Werte annehmen.
- Lösung:** Variieren Sie die Eingänge geringfügig, um die Zwischenergebnisse zu verändern. Siehe dazu auch die Dokumentation der jeweiligen Bausteine um sinnvolle Startwerte der Eingänge zu verwenden.

F0260040, Referenz zum Basis-System konnte nicht gefunden werden

Anzeige: [F0260040](#) Nichtfataler Fehler, Resource_Error
Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.
- Lösung:** SPS Programm erneut laden (keine Online Änderung!). Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260041, Funktionsbaustein, keine Instanzbildung möglich

Anzeige: [F0260041](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: SPS Programm erneut laden (keine Online Änderung!). Bei erneutem Fehlschlag nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260042, Funktionsbaustein darf nicht im RETAIN Datenbereich liegen

Anzeige: [F0260042](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der Baustein darf nicht im RETAIN Bereich liegen.

Ursache: Der Baustein liegt im RETAIN Bereich. Dies ist für den Baustein nicht zulässig.

Lösung: Baustein aus dem RETAIN Bereich nehmen. Ggf. können die Eingangsvariablen des betreffenden Bausteins in den RETAIN Bereich gelegt werden, um Daten zu sichern.

F0260050, ML_CtrlJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE

Anzeige: [F0260050](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Mindestens ein Eingang des Bausteins enthält ungültige Werte.

Ursache:	Lösung:
Additional2: 16#00500001 Die Kommandovorgabe am Eingang Command liegt außerhalb gültiger Werte.	Zur Kommandovorgabe müssen Werte der Enumeration ML_CONNECT_CMD_JOB genutzt werden.
Additional2: 16#00500002 Die Konfiguration am Eingang CfgOfConnection enthält ungültige Werte.	Dieser Fehlercode wird zur Zeit nicht genutzt.
Additional2: 16#00500003 Die IP Adresse am Eingang IP ist ungültig.	Die IP Adresse muß einen gültigen Wert ungleich Null haben.
Additional2: 16#00500004 Der Link am Eingang LinkSendRecvJob ist ungültig.	Der Link muß einen gültigen Wert ungleich Null haben. Ein gültiger Link wird durch eine Instanz des Bausteins ML_SendRecvJobAss erzeugt.

F0260051, ML_CtrlJobConnect, Kommandoeintrag in Liste fehlgeschlagen

Anzeige: [F0260051](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error

Der Eintrag des Kommandos in die Kommandoqueue ist fehlgeschlagen.

Ursache: Der Baustein hat einen nicht behebbaren Fehler verursacht. Das Kommando konnte nicht an die Kommandoqueue übergeben werden.

Lösung: Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und anschließend wieder eingeschaltet werden. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260052, ML_CtrlJobConnect, Fehlerhaftes Kommando / Statusabfrage

Anzeige: [F0260052](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error

Die Abfrage des Status aus der Statusqueue ist fehlgeschlagen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Additional2: 16#00520001 Der Baustein hat einen nicht behebbaren Fehler verursacht. Das Kommando in der Kommandoqueue enthält eine ungültige IP Adresse.	Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und anschließend wieder eingeschaltet werden. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.
Additional2: 16#00520002 Der Baustein hat einen nicht behebbaren Fehler verursacht. Das Kommando in der Kommandoqueue enthält eine ungültige Kommandovorgabe.	Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und anschließend wieder eingeschaltet werden. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.
Additional2: 16#00520003 Der Baustein hat einen nicht behebbaren Fehler verursacht. Das Kommando in der Kommandoqueue enthält einen ungültigen Verbindungsindex.	Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und anschließend wieder eingeschaltet werden. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.
Additional2: 16#00520004 Der Baustein hat einen nicht behebbaren Fehler verursacht. Das Kommando in der Kommandoqueue enthält eine ungültige Konfiguration.	Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und anschließend wieder eingeschaltet werden. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.
Additional2: 16#00520005 Die Verbindung wird bereits durch eine andere Bausteininstanz gesteuert.	Die Steuerung der Verbindung muss zunächst mittels eines Kommandos freigegeben werden.
Additional2: 16#00520006 Es kann keine weitere Verbindung mehr aufgebaut werden, da die max. Anzahl der Verbindungen erreicht sind.	Nicht mehr benötigte Verbindungen müssen zunächst geschlossen und anschließend der Verbindungsaufbau erneut angestoßen werden. Die aktuellen Verbindungsdaten können mittels einer Instanz der Bausteine ML_ShowJobConnect oder ML_DebugJobConnect ermittelt werden.
Additional2: 16#00520007 Der Baustein hat einen nicht behebbaren Fehler verursacht. Das Kommando in der Kommandoqueue enthält eine IP Adresse, welche nicht mit der Verbindung übereinstimmt, welche der Baustein steuert.	Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und anschließend wieder eingeschaltet werden. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.
Additional2: 16#00520008 Es besteht zur Zeit keine Verbindung zur angegebenen IP Adresse, auf welche sich passiv aufsynchronisiert werden kann.	Die Verbindung zur angegebenen IP Adresse muß aktiv geöffnet werden bzw. der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und zu einem späteren Zeitpunkt wieder eingeschaltet werden (Pollen).
Additional2: 16#00520009 Die Verbindung zur angegebenen IP Adresse wird aktuell aufgebaut und kann nicht gleichzeitig geschlossen werden.	Die Verbindung muss zunächst vollständig etabliert sein, bevor sie wieder geschlossen werden kann. Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und zu einem späteren Zeitpunkt wieder eingeschaltet werden.
Additional2: 16#0052000A Die Verbindung zur angegebenen IP Adresse wird aktuell geschlossen und kann nicht gleichzeitig aufgebaut werden.	Die Verbindung muss zunächst vollständig geschlossen sein, bevor sie wieder aufgebaut werden kann. Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und zu einem späteren Zeitpunkt wieder eingeschaltet werden.
Additional2: 16#0052000B Die Verbindung zur angegebenen IP Adresse wurde freigegeben.	Dieser Fehlercode wird zur Zeit nicht genutzt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Additional2: 16#0052000C Die Verbindung zur angegebenen IP Adresse wurde geschlossen, da die Zeitüberwachung eine Überschreitung der max. zulässige Zeit zwischen zwei Telegrammen festgestellt hat.	Innerhalb der konfigurierten max. zulässigen Zeit zwischen zwei Telegrammen muss mind. ein Telegramm des Verbindungsteilnehmers empfangen werden. Kann dies nicht sichergestellt werden, muss die konfigurierte max. zulässige Zeit zwischen zwei Telegrammen erhöht werden.
Additional2: 16#0052000D Der Baustein hat einen nicht behebbaren Fehler verursacht. Der Status in der Statusqueue hat eine ungültige Länge.	Der Baustein muss auf dem üblichem Weg aus- und anschließend wieder eingeschaltet werden. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0260053, ML_CtrlJobConnect, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.

Anzeige: [F0260053](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026005D, ML_CtrlJobConnect, Ungültiger Zustand der E/A der POE

Anzeige: [F026005D](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026005E, ML_CtrlJobConnect, Ungültiger Zustand des Zustandsautom.

Anzeige: [F026005E](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026005F, ML_CtrlJobConnect, Fehler beim Initialisieren der FB-Inst.

Anzeige: [F026005F](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260060, ML_ShowJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE

Anzeige: [F0260060](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260061, ML_ShowJobConnect, Kommandoeintrag in Liste fehlgeschlagen

Anzeige: [F0260061](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260062, ML_ShowJobConnect, Fehlerhaftes Kommando / Statusabfrage

Anzeige: [F0260062](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0260063, ML_ShowJobConnect, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.Anzeige: [F0260063](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026006E, ML_ShowJobConnect, Ungültiger Zustand des Zustandsautom.Anzeige: [F026006E](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026006F, ML_ShowJobConnect, Fehler beim Initialisieren der FB-Inst.Anzeige: [F026006F](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260070, ML_SendJobTlg, Ungültige Werte der Eingänge der POEAnzeige: [F0260070](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260071, ML_SendJobTlg, Kommandoeintrag in Liste fehlgeschlagenAnzeige: [F0260071](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260072, ML_SendJobTlg, Watchdog Überwachung: ZeitüberschreitungAnzeige: [F0260072](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026007E, ML_SendJobTlg, Ungültiger Zustand des ZustandsautomatenAnzeige: [F026007E](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026007F, ML_SendJobTlg, Fehler beim Initialisieren der FB-InstanzAnzeige: [F026007F](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260080, ML_RecvJobTlg, Ungültige Werte der Eingänge der POEAnzeige: [F0260080](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0260081, ML_RecvJobTlg, Kommandoeintrag in Liste fehlgeschlagen

Anzeige: [F0260081](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260082, ML_RecvJobTlg, Watchdog Überwachung: Zeitüberschreitung

Anzeige: [F0260082](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026008E, ML_RecvJobTlg, Ungültiger Zustand des Zustandsautomaten

Anzeige: [F026008E](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026008F, ML_RecvJobTlg, Fehler beim Initialisieren der FB-Instanz

Anzeige: [F026008F](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260090, ML_SendRecvJobAss, Ungültige Werte der Eingänge der POE

Anzeige: [F0260090](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260091, ML_SendRecvJobAss, Fehler Job Telegramm einlagern

Anzeige: [F0260091](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260092, ML_SendRecvJobAss, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.

Anzeige: [F0260092](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260095, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (create)

Anzeige: [F0260095](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260096, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (close)

Anzeige: [F0260096](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0260097, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (ioctl)Anzeige: [F0260097](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260098, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Sockets (bind)Anzeige: [F0260098](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0260099, ML_SendRecvJobAss, Fehler Ethernet Empf.-buffer (recvfrom)Anzeige: [F0260099](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026009A, ML_SendRecvJobAss, Fehler Ethernet Sendebuffer (sendto)Anzeige: [F026009A](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026009B, ML_SendRecvJobAss, Defrag-Fehler Sende/EmpfangsbufferAnzeige: [F026009B](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026009C, ML_SendRecvJobAss, Fehler eines Kommunikations-SocketsAnzeige: [F026009C](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026009D, ML_SendRecvJobAss, Ungültiger Zustand der E/A der POEAnzeige: [F026009D](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026009E, ML_SendRecvJobAss, Ungültiger Zustand des Zustandsautom.Anzeige: [F026009E](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F026009F, ML_SendRecvJobAss, Fehler beim Init. der FB-InstanzAnzeige: [F026009F](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02600A0, ML_DebugJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE

Anzeige: [F02600A0](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F02600A1, ML_DebugJobConnect, Fehler Kommando-Eintrag

Anzeige: [F02600A1](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F02600A2, ML_DebugJobConnect, Kommando-Fehler, Fehler Statusabfrage

Anzeige: [F02600A2](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F02600A3, ML_DebugJobConnect, Kommando-Fehler, Fehler Statusabfrage

Anzeige: [F02600A3](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F02600A4, ML_DebugJobConnect, Watchdog, Zeitüberschreitung

Anzeige: [F02600A4](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F02600AE, ML_DebugJobConnect, Ungült. Zustand des Zustandsautom.

Anzeige: [F02600AE](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F02600AF, ML_DebugJobConnect, Fehler beim Initialisieren FB-Instanz

Anzeige: [F02600AF](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error



Die Beschreibung dieser Diagnose ist in Vorbereitung.

F0280001, Unzulässige Anzahl von CFL01.1-Modulen (-Q2, -R3)

Anzeige: [F0280001](#)

Nichtfataler Fehler, Device_Error

Die Anzahl der aufgesteckten sercos Funktionsmodule ist unzulässig.

Es können maximal zwei solche Module aufgesteckt sein.

In vielen Applikationen ist ein sercos Funktionsmodul für die Kommunikation zwischen einzelnen Steuerungen ausreichend. Zwei (gleiche) Funktionsmodule sind nur in folgenden HW-Konfigurationen erlaubt:

- Steuerung L25 mit zwei Funktionsmodulen CFL01.1-Q2,
- Steuerung L45 mit zwei Funktionsmodulen CFL01.1-Q2,
- Steuerung L65 mit zwei Funktionsmodulen CFL01.1-Q2.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Es wurden mehr als
- ein C2C-CrossCom-Modul (CFL01.1-R3) an die MLC,
 - zwei unterschiedliche Module (CFL01.1-Q2 und CFL01.1-R3) an die MLC oder
 - zwei CrossCom-Module (CFL01.1-Q2) an eine nicht dafür vorgesehene Steuerung gesteckt.
- Lösung:** Stecken Sie nur die (maximal) zulässige Anzahl von sercos Funktionsmodulen an die Steuerung.

F0280002, Fehler beim Laden der Firmware des CFL01.1-Q2-FPGA

- Anzeige: [F0280002](#) Nichtfataler Fehler, Device_Error
- Die gewünschte Firmware konnte nicht in das FPGA des CrossComm-Moduls (CFL01.1-Q2) geladen werden.
- Ursache:**
- Das CrossComm-Modul (CFL01.1-Q2) ist defekt.
 - Ein nicht unterstütztes CrossComm-Modul (CFL01.1-Q2) ist aufgesteckt.
 - Die Firmwaredatei "querdpll_fpga.bin" wurde nicht auf der CompactFlash Karte gefunden.
- Lösung:** Führen Sie einen Firmwaredownload über IndraWorks durch.
- Tritt der Fehler dann immer noch auf, ist das Funktionsmodul defekt. Es muss ausgetauscht werden.

F0280003, Fehler beim Initialisieren des CFL01.1-Q2-Moduls

- Anzeige: [F0280003](#) Nichtfataler Fehler, System_Error
- Das CrossCom-Modul (CFL01.1-Q2) konnte nicht initialisiert werden.
- Ursache:**
- Das CrossCom-Modul (CFL01.1-Q2) ist defekt.
 - Ein nicht unterstütztes CrossCom-Modul (CFL01.1-Q2) wird verwendet.
- Lösung:** Tauschen Sie das CrossCom-Modul (CFL01.1-Q2) aus.

F0280004, Verbundring: Übertragungsstrecke defekt

- Anzeige: [F0280004](#) Nichtfataler Fehler, Communication_Error
- Es ist Hardware- oder sercos technisch ein so schwerwiegendes Problem aufgetreten, dass im Verbundring keine Datenübertragung möglich ist. Entweder ist die Übertragungsstrecke unterbrochen oder der sercos Datenaustausch abgebrochen worden.
- Ursache:** **sercos II Verbund (CFL01.1-Q2):**
- Jede Verbundteilnehmer überwacht seine optischen Eingänge. Bleiben auf allen unterstützten Verbundringen die Signale aus, wird eine LWL-Unterbrechung erkannt und der Fehler [F0280004](#) gemeldet.
- C2C-Verbund (CFL01.1-R3):**
- Ein C2C-Master prüft die eintreffenden ATs seiner Slaves auf die maximal zulässige Anzahl von hintereinander folgenden Ausfällen (z.B. durch Kabelbruch oder falsches Timing) und seine eigenen MDTs auf rechtzeitige Aufbereitung. Bei Problemen wird in beiden Fällen der C2C-Verbund in Phase CP0 zurückgeschaltet und der Fehler [F0280004](#) gemeldet.
- Lösung:** **sercos II Verbund (CFL01.1-Q2):**
- LED ErP und ErS auf den DAQs (CFL01.1-Q2) kontrollieren (Verzerrungsanzeige, LWL-Bruch-Anzeige). Der LWL-Bruch befindet sich physikalisch "vor" demjenigen Teilnehmer, der diesen Fehler meldet. Einen LWL-Bruch beseitigen

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

gen, Kommando 'Fehler löschen' ausführen und bei einem Doppelring über die SPS (oder Parameter C-0-0704) die 'Redundanz wieder herstellen'.

C2C-Verbund (CFL01.1-R3):

Mit IndraWorks im Dialog 'Diagnose für Steuerungsverbund' auf allen Teilnehmern unter den 'Meldungen' (Parameter C-0-0714) nach Portfehlern (wegen Kabelbruchs) suchen. Ein Kabelbruch befindet sich physikalisch "vor" demjenigen Teilnehmer, der diesen Fehler meldet. Wenn ein Portfehler vorliegt, den Kabelbruch beheben.

Ansonsten die Verbundkonfiguration im Dialog 'Eigenschaften' (Parameter C-0-0778) unter dem Aspekt Timing und Produzentendaten prüfen und bei Inkonsistenzen (über den gesamten Verbund) anpassen.

In beiden Fällen muss der C2C-Verbund danach wieder hochgefahren werden.



Ein Slave im C2C-Verbund meldet im Gegensatz zum C2C-Master einen 'C2C-Verbindungsfehler' (F0280012).

F0280005, Verbundring: Leitachposition fehlerhaft MDT

Anzeige: F0280005

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Die Übertragung der Leitachposition vom Verbundmaster an die Verbund-Teilnehmer ist gestört.

Ursache: Datenübertragungs-Störung (Bitfehler), Verbund-MDTs zweier aufeinanderfolgender Zyklen fehlerhaft.

Lösung: LED ErP (DAQ) prüfen, ggf. LWLs prüfen

F0280006, Verbundring: Leitachposition fehlerhaft AT

Anzeige: F0280006

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Die Übertragung der Leitachposition vom Verbund-Slave an den Verbund-Master ist gestört. Es werden nur die Leitachpositionen überwacht, die im eigenen Steuerungsring verwendet werden.

Ursache: Datenübertragungs-Störung (Bitfehler). Das Verbund-Antriebstelegramm eines Verbund-Slaves war in zwei aufeinanderfolgenden Zyklen fehlerhaft.

Lösung: LED ErP (CrossComm) prüfen, ggf. LWLs prüfen.

F0280007, Verbundring: Abweichung Zykluszeit erkannt

Anzeige: F0280007

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Es wird die Zykluszeit im Verbund mit der eingestellten Zykluszeit "C-0-0700, C2C, Zykluszeit (Tcyc), Sollwert " verglichen.

Ursache: Die Zykluszeit im Parameter "C-0-0700, C2C, Zykluszeit (Tcyc), Sollwert " stimmt nicht mit der tatsächlichen Zykluszeit im Verbund überein

Lösung: Stellen Sie den Parameter "C-0-0700, C2C, Zykluszeit (Tcyc), Sollwert " auf die aktuelle Zykluszeit im Verbund.

F0280010, Verbundachse nicht projektierbar, C2C ist nicht konfig.

Anzeige: F0280010

Nichtfataler Fehler, Resource_Error

Zum Hochlauf von MLC und C2C-Verbund mit einer projektierten lokalen Verbundachse ist es erforderlich, dass die gesamte C2C-Konfiguration auf der Steuerung vorliegt. Nur dann kann geprüft werden, ob die parametrisierte Masterachseposition (Leitachse) von irgendeinem Teilnehmer produziert wird und somit von der lokalen Verbundachse konsumiert werden kann.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ist dieses nicht der Fall, wird dem Anwender nach dem Hochlauf der MLC in den Betriebsmodus mit dieser Fehlermeldung angezeigt, dass die Verbundachsen nicht funktionsfähig sind.
- Ursache:** Es wird versucht, die MLC und den C2C-Verbund mit einer projektierten lokalen Verbundachse hochzuschalten, ohne dass die gesamte C2C-Konfiguration auf der Steuerung vorliegt.
- Lösung:** Mit IndraWorks online gehen und die C2C-Einstellung im Parametriermodus setzen bzw. kontrollieren. Vor Verlassen des Dialogs müssen diese Einstellungen unbedingt über den **Sicherungs-Button** abgesichert werden!
- Alternativ kann die lokale Verbundachse aus dem Projekt entfernt werden.
- Nach beiden Maßnahmen ist ein fehlerfreier Hochlauf der MLC in den Betriebsmodus wieder möglich.

F0280011, C2C: Verbindung nicht verwendbar, da nicht konfiguriert

- Anzeige: **F0280011** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Von den projektierten lokalen Verbundachsen können nur Masterachspositionen (Leitachsen) konsumiert werden, die auch in der gesamten C2C-Konfiguration vorgesehen sind und von irgendeinem Teilnehmer produziert werden.
- Ursache:** Die projektierte lokale Verbundachse soll eine Masterachsposition (Leitachse) einer C2C-Verbindung konsumieren, die nicht in der gesamten C2C-Konfiguration vorgesehen ist.
- Lösung:** Mit IndraWorks online gehen und die Auswahl der Masterachse für die Verbundachse (Parameter A-0-0008) auf zulässige Masterachsen anpassen.

F0280012, C2C: Verbindungsfehler

- Anzeige: **F0280012** Nichtfataler Fehler, System_Error
- In einer von der Steuerung konsumierten C2C-Verbindung ist die maximale Anzahl der NewData-Ausfälle überschritten worden.
- Ursache:** Die Steuerung, die eine C2C-Verbindung produziert, nimmt nicht mehr am Verbund teil.
- Die konsumierende Steuerung ist nicht mehr synchron zum Verbundring.
- Lösung:** Mit C-0-0712 den Status der Verbunddaten überprüfen.
- Die Steuerungen, die Verbunddaten produzieren, müssen als gültig eingetragen sein.
- Im C-0-0714 muss in Verbundphase 4 die PLL eingerastet sein.

F0280020, Semaphorenfehler bei der C2C-Phasenumschaltung

- Anzeige: **F0280020** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Der C2C-Master hat vergeblich versucht, eine C2C-Phasenumschaltung durchzuführen.
- Die C2C-Phasenumschaltung konnte entweder nicht gestartet oder nicht korrekt beendet werden.
- Ursache:** Die Semaphore für die C2C-Phasenumschaltung konnte entweder zum Start der Umschaltung nicht genommen oder am Ende der Umschaltung nicht zurückgegeben werden.
- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280021, Unzulässige C2C-Phasenvorgabe

- Anzeige: **F0280021** Nichtfataler Fehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Der C2C-Master hat vergeblich versucht, eine C2C-Phasenumschaltung durchzuführen.

Der eingestellte C2C Modus ist nicht zulässig.

Ursache: Entweder ist für den C2C Modus (C-0-0751) ein unzulässiger Wert eingetragen worden. Oder die Steuerung hat intern im Umschalt-Algorithmus einen unzulässigen Wert generiert.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass im C-0-0751 ein zulässiger Wert eingetragen ist. Tritt das Problem weiterhin noch auf, bitte Kontakt mit dem Kundendienst aufnehmen.

F0280022, Interner Fehler im C2C-Servicekanal

Anzeige: [F0280022](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat vergeblich versucht, Daten über den C2C-Servicekanal an einen (die) Slave(s) zu übertragen.

Ursache: In der Steuerung sind interne Probleme bei der Verwaltung der Servicekanäle oder der Datenbereitstellung aufgetreten.

Lösung:

Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280023, Inkompatibles C2C-Gerät gefunden

Anzeige: [F0280023](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat vergeblich versucht, einen C2C-Phasenhochlauf durchzuführen.

Es gibt mindestens ein C2C-Gerät (C2C-Slave) im Verbund, das nicht mit dem C2C-Master kompatibel ist.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache: Das C2C-Gerät unterstützt nicht die von der C2C-Mastersteuerung geforderte Version SCP-V1.1 der sercos III Spezifikation.

Die Firmwareversion eines C2C-Slaves ist nicht mit der C2C-Mastersteuerung kompatibel.

Lösung: Update der C2C-Slave Firmware.

Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280024, C2C-Ring nicht geschlossen

Anzeige: [F0280024](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erkannt, dass der C2C-Ring bzw. die C2C-Linie nicht geschlossen ist. Somit ist kein Hochlauf von C2C möglich.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache: Der C2C-Master ist mit anderen Teilnehmern verbunden, hat aber keinen C2C-Slave gefunden, mit dem er den C2C-Ring bzw. die C2C-Linie aufbauen kann.

Die C2C-Slaves sind entweder nicht eingeschaltet oder nicht konsistent zum Master konfiguriert.

Lösung: Die Konsistenz der gesamten C2C-Konfiguration sicherstellen und alle Slaves einschalten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Der C2C-Master läuft nur mit den Slaves hoch, die zum Zeitpunkt des C2C-Hochlaufs erkannt worden sind.

Da später hinzukommende Slaves nicht mehr in den Verbund integriert werden können, sollte der C2C-Master als letzter Teilnehmer starten. Dieses kann durch eine Hochlaufverzögerung (Parameter C-0-0060) realisiert werden.

F0280025, C2C: Verbundkonfiguration über den Ring nicht konsistentAnzeige: **F0280025**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erkannt, dass die Daten für die gesamte C2C-Konfiguration nicht auf allen Steuerungen identisch sind.

Es können die für den Hochlauf benötigten Parameter nicht aus den C2C-Teilnehmern ausgelesen oder geschrieben werden.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache: Während einer Umstellung der sercos Zykluszeit im C2C-Verbund, versucht der C2C-Master einen Hochlauf, obwohl noch nicht alle Teilnehmer umgestellt sind.

Es wurden mehr C2C-Teilnehmer vom Master erkannt als konfiguriert sind.

Fehlerhafte Service-Kanal-Kommunikation zu einem C2C-Teilnehmer.

Lösung: Die Umstellung für alle C2C-Teilnehmer vornehmen und somit die gesamten C2C-Konfiguration auf allen Steuerungen abgleichen.

Konfiguration der weiteren C2C-Teilnehmer im Master. Trennen der sercos Verbindung zu den überzähligen C2C-Teilnehmern.

F0280027, C2C: Fehler Gerät nicht gefundenAnzeige: **F0280027**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerung soll am C2C-Verbund teilnehmen, hat aber kein Funktionsmodul sercos III für C2C erkannt. Der C2C-Verbundmaster erkennt die konfigurierten Geräte nicht.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache:

- Das Funktionsmodul sercos III für C2C ist physikalisch nicht vorhanden oder am PCI-Bus nicht erkannt worden, weil es defekt ist.
- Beim Verbundhochlauf erkennt der C2C-Verbundmaster Geräte am Bus die nicht im "C-0-0778, C2C, Sollkonfiguration" konfiguriert wurden.

Lösung:

- Das Funktionsmodul für C2C am FM-Bus aufstecken oder das defekte Modul austauschen.
- Den Parameter "C-0-0778, C2C, Sollkonfiguration" überprüfen.

Die Steuerungsadressen "C-0-0031" der Verbundslaves müssen mit den Adressen im "C-0-0778" übereinstimmen.

F0280029, C2C: Fehler beim Umschalten nach Phase 3Anzeige: **F0280029**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erkannt, dass er den Verbund nicht in Phase 3 hochschalten kann.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Mindestens ein C2C-Slave hat dem Master nach Ablauf der spezifizierten Wartezeit die Umschaltung in die vorgegebene Phase 3 nicht quittiert.
- Lösung:** Die Konsistenz der gesamten C2C-Konfiguration sicherstellen und alle Teilnehmer des C2C-Verbunds aus- und wieder einschalten.

F0280030, C2C: Fehler Kommando S-0-0127, Umschaltvorbereitung auf P3

Anzeige: [F0280030](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erkannt, dass er das Kommando "Umschaltvorbereitung auf P3" nicht fehlerfrei ausführen kann.

Nach einer zufällig ermittelten Wartezeit startet er einen neuen Versuch des C2C-Hochlaufs. Dieses Szenario wird solange durchgeführt, bis die Ausführung des Kommandos "Umschaltvorbereitung auf P3" erfolgreich abgeschlossen ist.

- Ursache:** Mindestens ein C2C-Slave ist nicht in der Lage, in die Phase 3 umzuschalten.
- Lösung:** Die Konsistenz der gesamten C2C-Konfiguration sicherstellen und alle Teilnehmer des C2C-Verbunds aus- und wieder einschalten.

F0280031, C2C: Fehler beim Umschalten nach Phase 4

Anzeige: [F0280031](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erkannt, dass er den Verbund nicht in Phase 4 hochschalten kann.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

- Ursache:** Mindestens ein C2C-Slave hat dem Master nach Ablauf der spezifizierten Wartezeit die Umschaltung in die vorgegebene Phase 4 nicht quittiert.
- Lösung:** Die Konsistenz der gesamten C2C-Konfiguration sicherstellen und alle Teilnehmer des C2C-Verbunds aus- und wieder einschalten.

F0280034, Unzulässige Einstellung des C2C-Timings

Anzeige: [F0280034](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat vergeblich versucht, das C2C-Timing aus den relevanten Daten aller Teilnehmer zu ermitteln oder einzustellen.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

- Ursache:** Beim Lesen der relevanten Daten von mindestens einem C2C-Slave sind Unstimmigkeiten zwischen den vom C2C-Master geforderten und vom Slave zurückgemeldeten Timingdaten aufgetreten.
- Ein weiterer Grund könnte sein, dass der C2C-Master seine Daten nicht an alle Slaves schreiben konnte.
- Lösung:** Stellen Sie sicher, dass an allen C2C-Teilnehmern die Zykluszeiten für den Antriebsring und für C2C gleich eingestellt sind. Tritt der Fehler dann weiterhin auf, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280041, C2C: sercos Zykluszeit nicht möglich

Anzeige: [F0280041](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die konfigurierte C2C-Zykluszeit stimmt nicht mit der konfigurierten Zykluszeit des Antriebsrings überein.

- Ursache:** Die Zykluszeit im C-0-0700 stimmt nicht mit der Zykluszeit im C-0-0503 überein.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Lösung:** Stellen Sie sicher, dass an allen C2C-Teilnehmern die Zykluszeiten für den Antriebsring und für C2C gleich eingestellt sind. Tritt der Fehler dann weiterhin auf, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280044, Verbundring: HW-Synchronisation fehlerhaftAnzeige: **F0280044**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Dieser Verbund-Fehler tritt nur auf, wenn ein Doppelring für das Funktionsmodul CrossComm (CFL01.1-Q2) konfiguriert ist. Er weist auf ein Hardware-Problem mit den Taktzählern der beiden sercos Ringe hin.



Bei einem C2C-Verbund mit Funktionsmodul CFL01.1-R3 tritt dieser Fehler nicht auf.

- Ursache:** Ein Auseinanderdriften der beiden Zählerwerte über einen intern festgelegten Schwellwert ist eine mögliche Ursache für diese Fehlermeldung. Dieser Schwellwert ist abhängig von der Zykluszeit.

Ein weiterer Grund zu dieser Diagnose liegt vor, wenn der Zählerstand auf dem Ring, der die PLL steuert, über mehr als 100 Zyklen konstant bleibt. Ein solcher Zustand kann nur temporär in der Einschwingphase der PLL während der Synchronisation auf den Verbund-Master auftreten. In diesem Fall wird die Fehlermeldung unterdrückt. Im eingeschwungenen Zustand wäre ein solches Verhalten aber fehlerhaft.

- Lösung:** Löschen Sie den Fehler über IndraWorks oder die <Enter>-Taste am Display. Wenn der Fehler danach weiterhin auftritt, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280060, C2C-Master: Hot-Plug-Slave ohne sercos III-Interface (HP0)Anzeige: **F0280060**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden. Der Versuch ist in der Hot-Plug-Phase 0 gescheitert.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

- Ursache:** Mindestens einer der neuen Teilnehmer lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da er offensichtlich die Kommunikationsschnittstelle sercos III nicht unterstützt. Dieser Slave meldet entweder ein falsches Telegramm oder antwortet nicht, nachdem der C2C-Master die Basisparameter in Hot-Plug-Phase 0 übertragen hat.

Eine weitere Ursache kann sein, dass der letzte C2C-Slave in der Linie keinen Link am inaktiven Port erkennt.

- Lösung:** Stellen Sie sicher, dass nur Geräte am C2C-Verbund dynamisch angeschlossen werden, die auch C2C- und Hot-Plug-fähig sind.

F0280061, C2C-Master: falsch konfigurierter Hot-Plug-Slave (HP0)Anzeige: **F0280061**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden. Der Versuch ist in der Hot-Plug-Phase 0 gescheitert.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Mindestens einer der neuen Teilnehmer lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da seine C2C-Slaveadresse entweder zu groß oder nicht projiziert ist.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist.

Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss.



Dieser Fehler wird auch als Standardfehler gemeldet, wenn andere als die in den Fehlermeldungen [F0280060](#) ... [F0280067](#) spezifizierten Ursachen vorliegen.

F0280062, C2C-Master: Fehler beim Scannen der Hot-Plug-Slaves (HP1)

Anzeige: [F0280062](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden. Der Versuch ist in der Hot-Plug-Phase 1 gescheitert.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache: Mindestens ein neuen Teilnehmer lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da er nicht vom Master gescannt werden konnte. Entweder konnte überhaupt kein C2C-Slave gefunden oder die Adresse(n) eines (mehrerer) Slaves nicht festgestellt werden.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass alle neuen C2C-Slave zulässige und zu allen anderen C2C-Teilnehmern unterschiedliche Steuerungsadressen haben.

Tritt dieses Problem trotz zulässiger Steuerungsadressen regelmäßig bei jedem Scan-Vorgang auf, kann dieses auch an einem fehlerhaften Scan-Algorithmus des C2C-Masters liegen. In diesem Fall wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280063, C2C-Master: HP1-Parameter fehlerhaft quittiert (HP1)

Anzeige: [F0280063](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden. Der Versuch ist in der Hot-Plug-Phase 1 gescheitert.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache: Mindestens einer der neuen Teilnehmer lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da er den Empfang der HP1-Parameter zur C2C-Konfiguration nicht oder fehlerhaft quittiert hat.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist. Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss. Prüfen Sie weiterhin die korrekte Ethernet-Verdrahtung der C2C-Teilnehmer.

Sollte sich das Problem nicht lösen lassen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280064, C2C-Master: Fehler im Betrieb des Servicekanals (HP1)

Anzeige: [F0280064](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der C2C-Master hat erfolglos versucht, neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden. Der Versuch ist in der Hot-Plug-Phase 1 gescheitert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.
- Ursache:** Die neuen Teilnehmer lassen sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da der C2C-Master nicht zur seriellen Übertragung der Kommunikationsparameter auf den Servicekanal umschalten konnte.
- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280065, C2C-Master: Hot-Plug-Mechanismus abgebrochen

- Anzeige: **F0280065** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Der C2C-Master hat erfolglos versucht, neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden. Der Versuch ist in einer der drei Hot-Plug-Phasen gescheitert.
- Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.
- Ursache:** Der C2C-Master hat den aktuellen Hot-Plug-Mechanismus abgebrochen, weil sich die Topologie im C2C-Ring geändert hat..
- Ein anderer Grund konnte sein, dass vom Anwender über den Parameter C2C Zielmodus (C-0-0751) einen neuen Hochlauf des C2C-Verbunds angefordert wurde. In diesem Fall werden alle aktuell vorhandenen C2C-Slave ohne Hot-Plug-Mechanismus eingebunden.
- Lösung:** Stellen Sie die alte Topologie wieder her, und wiederholen Sie den Hot-Plug.
- Stellen Sie sicher, dass nach dem erneuten C2C-Hochlauf über C-0-0751 alle Slaves im C2C-Verbund eingebunden sind. Dann können Sie diese Diagnosemeldung einfach löschen.
- Anderenfalls wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280066, C2C-Master: keine Unterstützung von HotPlug

- Anzeige: **F0280066** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Der C2C-Master hat erfolglos versucht, neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden.
- Ein Hot-Plug wird vom Master nicht ausgeführt.
- Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.
- Ursache:** Folgende Gründe können zu diesem Verhalten führen:
- Der C2C-Master unterstützt generell kein Hot-Plug
 - Der C2C-Verbund hat eine Ring-Topologie
 - Der C2C-Verbund ist (noch) nicht in Phase 4 hochgelaufen
- Lösung:** Stellen Sie sicher, dass der C2C-Verbund in Phase 4 hochgelaufen ist und nur eine Linie oder eine Doppellinie verdrahtet ist.



Ein MLC-Verbundmaster unterstützt Hot-Plug in jedem Fall.

F0280067, C2C-Master: ungültige Slaveadresse erkannt (HP1)

- Anzeige: **F0280067** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Der C2C-Master hat erfolglos versucht, neu angeschlossene C2C-Slaves über Hot-Plug dynamisch in den laufenden C2C-Verbund einzubinden. Der Versuch ist in der Hot-Plug-Phase 1 gescheitert.
- Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Mindestens einer der neuen Teilnehmer lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da er nicht vom Master erkannt wurde. Entweder ist die Adresse des C2C-Slaves schon bei einem anderen Slave gefunden oder gar nicht projiziert worden.
- Lösung:** Stellen Sie sicher, dass alle neuen C2C-Slave zulässige und zu allen anderen C2C-Teilnehmern unterschiedliche Steuerungsadressen haben.
- Tritt dieses Problem trotz zulässiger Steuerungsadressen regelmäßig bei jedem Hot-Plug auf, kann dieses auch an einem fehlerhaften Algorithmus des C2C-Masters liegen. In diesem Fall wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280068, Die Topologie 'Ring' konnte nicht hergestellt werden

Anzeige: [F0280068](#)

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Beim Wiederherstellen der Topologie 'Ring' ist ein Fehler aufgetreten. Es ist keine Redundanz gegeben.

Ursache:

- Die letzten Slaves der Linien haben eine falsche Topologie gemeldet. Es liegt entweder kein oder ein falsches Telegramm am inaktiven Port an.
- Es liegt keine Ringtopologie vor.
- Die Kommunikationsphase ist ungleich CP4.
- Mindestens ein Slave hat die vorgegebene Topologie nicht übernommen.
- Die Verkabelung ist nicht vorhanden oder fehlerhaft.

Lösung:

- Die Verkabelung zwischen den Verbundteilnehmern überprüfen.
- Die Ringstruktur überprüfen, es müssen alle Verbundteilnehmer in Verbundphase CP4 sein. Teilnehmer, die nicht in Verbundphase CP4 sind, müssen erst über Hotplug am Verbund aktiv geschaltet werden. Erst danach kann die Topologie 'Ring' wiederhergestellt werden.

F0280080, C2C-Slave: kein Hot-Plug durch C2C-Master möglich (HP0.1)

Anzeige: [F0280080](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der neue C2C-Slave hat an einem seiner Ports MSTs der C2C-Phase 4 (CP4) erkannt und ist in die Hot-Plug-Phase HP 0.1 eingetreten, um sich dynamisch in den laufenden C2C-Verbund vom C2C-Master einbinden zu lassen. Der Versuch ist jedoch gescheitert.

Ursache:

Der C2C-Slave lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da der C2C-Master den Hot-Plug-Mechanismus nicht unterstützt. Somit ist ein dynamisches Einbinden des neuen C2C-Slaves nicht möglich.

Lösung:

Der C2C-Master muss den aktiven C2C-Verbund neu hochfahren (s. Parameterbeschreibung C-0-0751), um auch den neuen C2C-Slave mit einbinden zu können.

Sollte es dann immer noch Probleme geben, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280081, C2C-Slave: HP0-Parameter fehlerhaft/unvollständig (HP0.2)

Anzeige: [F0280081](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Der neue C2C-Slave hat erkannt, dass der C2C-Master ihn über den Hot-Plug-Mechanismus dynamisch einbinden will. Er erwartet in HP0.2 nun die Parameter zur Grund-Initialisierung der C2C-Kommunikation. Diese sind aber

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- fehlerhaft oder nur unvollständig eingetroffen. Somit ist keine Grund-Initialisierung der C2C-Kommunikation möglich.
- Ursache:** Die HP0-Parameter sind beim Slave entweder fehlerhaft eingetroffen, weil die C2C-Verbindung gestört ist, oder nur unvollständig vorhanden, weil der C2C-Master den Hot-Plug-Mechanismus abgebrochen hat (s. [F0280065](#)).
- Lösung:** Hat der C2C-Master den Fehler [F0280065](#) gemeldet, kann der aktuelle Slave-Fehler gelöscht werden.
- Ansonsten stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist. Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss. Prüfen Sie weiterhin die korrekte Ethernet-Verdrahtung der C2C-Teilnehmer.
- Sollte es dann immer noch Probleme geben, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280082, C2C-Slave: keine Slave-Adresse im HP-Kontrollwort (HP0.3)

- Anzeige: [F0280082](#) Nichtfataler Fehler, System_Error
- Der neue C2C-Slave hat erkannt, dass der C2C-Master ihn über den Hot-Plug-Mechanismus dynamisch einbinden will. Er erwartet in HP0.3 nun den Empfang seiner Slaveadresse im HP-Kontrollwort des C2C-Masters, um in die Phase HP1 wechseln zu können.
- Ursache:** Der C2C-Slave lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da noch keine Slave-Adresse im HP-Kontrollwort des C2C-Masters eingetragen ist. Das könnte daran liegen, dass die C2C-Verbindung gestört ist oder der C2C-Master den Hot-Plug-Mechanismus abgebrochen hat (s. [F0280065](#)).
- Lösung:** Hat der C2C-Master den Fehler [F0280065](#) gemeldet, kann der aktuelle Slave-Fehler gelöscht werden.
- Ansonsten stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist. Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss. Prüfen Sie weiterhin die korrekte Ethernet-Verdrahtung der C2C-Teilnehmer.
- Sollte es dann immer noch Probleme geben, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280083, C2C-Slave: HP1-Parameter fehlerhaft/unvollständig (HP1.1)

- Anzeige: [F0280083](#) Nichtfataler Fehler, System_Error
- Der neue C2C-Slave hat erkannt, dass der C2C-Master ihn über den Hot-Plug-Mechanismus dynamisch einbinden will. Er erwartet in HP1.1 nun die Parameter zur Initialisierung des C2C-Servicekanals. Diese sind aber fehlerhaft oder nur unvollständig eingetroffen. Somit ist Kommunikation für den weiteren C2C-Hochlauf möglich.
- Ursache:** Die HP1-Parameter sind beim Slave entweder fehlerhaft eingetroffen, weil die C2C-Verbindung gestört ist, oder nur unvollständig vorhanden, weil der C2C-Master den Hot-Plug-Mechanismus abgebrochen hat (s. [F0280065](#)).
- Lösung:** Hat der C2C-Master den Fehler [F0280065](#) gemeldet, kann der aktuelle Slave-Fehler gelöscht werden.
- Ansonsten stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist.
- Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Prüfen Sie weiterhin die korrekte Ethernet-Verdrahtung der C2C-Teilnehmer.
Sollte es dann immer noch Probleme geben, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280084, C2C-Slave: Fehler im C2C-Servicekanal (HP1.2)

Anzeige: **F0280084** Nichtfataler Fehler, System_Error

Der neue C2C-Slave hat erkannt, dass der C2C-Master ihn über den Hot-Plug-Mechanismus dynamisch einbinden will. Er erwartet in HP1.2, dass er vor dem Hochschalten in Phase HP2 vom C2C-Master gescannt wird.

Ursache: Der C2C-Slave lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da ein Fehler im C2C-Servicekanal aufgetreten ist. Ein weiterer C2C-Hochlauf ist somit nicht möglich.

Lösung: Hat der C2C-Master den Fehler **F0280065** gemeldet, kann der aktuelle Slave-Fehler gelöscht werden.

Ansonsten stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist.

Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss.

Prüfen Sie weiterhin die korrekte Ethernet-Verdrahtung der C2C-Teilnehmer.

Sollte es dann immer noch Probleme geben, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280085, C2C-Slave: Scan-Algorithmus-Fehler im C2C-Master (HP1.2)

Anzeige: **F0280085** Nichtfataler Fehler, System_Error

Der neue C2C-Slave hat erkannt, dass der C2C-Master ihn über den Hot-Plug-Mechanismus dynamisch einbinden will. Er erwartet in HP1.2, dass er vom C2C-Master mit seiner Steuerungsadresse als neuer C2C-Teilnehmer angesprochen wird.

Ursache: Der C2C-Slave lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da er einen Fehler im Scan-Algorithmus des C2C-Masters erkannt hat.

Lösung: Hat der C2C-Master den Fehler **F0280065** gemeldet, kann der aktuelle Slave-Fehler gelöscht werden.

Ansonsten stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist.

Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss.

Prüfen Sie weiterhin die korrekte Ethernet-Verdrahtung der C2C-Teilnehmer.

Sollte es dann immer noch Probleme geben, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280086, C2C-Slave: Fehler bei Umschaltkommando S-0-0127/8 (HP2)

Anzeige: **F0280086** Nichtfataler Fehler, System_Error

Der neue C2C-Slave hat erkannt, dass der C2C-Master ihn über den Hot-Plug-Mechanismus dynamisch einbinden will. Er erwartet in der Hot-Plug-Phase HP2 die Kommandos S-0-0127 und S-0-0128 für die Umschaltvorbereitungen in die C2C-Phasen CP3 und CP4..

Ursache: Der C2C-Slave lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da bei der Ausführung des Umschaltkommandos S-0-0127 oder S-0-0128 ein Fehler aufgetreten ist.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Lösung:** Hat der C2C-Master den Fehler **F0280065** gemeldet, kann der aktuelle Slave-Fehler gelöscht werden.
- Ansonsten stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist.
- Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss.
- Prüfen Sie weiterhin die korrekte Ethernet-Verdrahtung der C2C-Teilnehmer.
- Sollte es dann immer noch Probleme geben, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280087, C2C-Slave: Hot-Plug fehlgeschlagen

- Anzeige: **F0280087** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Der neue C2C-Slave hat erkannt, dass der C2C-Master ihn über den Hot-Plug-Mechanismus dynamisch einbinden will. Er erwartet nun, nachdem alle Hot-Plug-Phasen erfolgreich abgeschlossen sind, den Eintritt in die zyklische C2C-Kommunikation mit CP4.
- Ursache:** Der C2C-Slave lässt sich nicht über den Hot-Plug-Mechanismus in den C2C-Verbund einbinden, da der C2C-Master den Hot-Plug-Mechanismus noch vor Erreichen der zyklischen C2C-Kommunikation in CP4 abgebrochen hat.
- Lösung:** Hat der C2C-Master den Fehler **F0280065** gemeldet, kann der aktuelle Slave-Fehler gelöscht werden.
- Ansonsten stellen Sie sicher, dass die Verbund-Konfiguration aller neuen C2C-Slaves mit denen der anderen Slaves identisch ist. Ausgenommen davon ist nur die Steuerungsadresse, die an allen Geräten unterschiedlich sein muss. Prüfen Sie weiterhin die korrekte Ethernet-Verdrahtung der C2C-Teilnehmer.
- Sollte es dann immer noch Probleme geben, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

F0280100, Speicher für die Daten der C2C-Schnittstelle zu klein

- Anzeige: **F0280100** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Die C2C-Schnittstelle wurde von der Firmware nicht aktiviert, da nicht genügend RAM-Speicher für die Daten der Schnittstelle intern auf der Steuerung vorhanden ist.
- Ursache:** Hierbei kann es sich entweder um zu geringen Speicher für die C2C-Echtzeitdaten oder (und) zu kleinen Speicher für die internen Tools zur Prüfung der C2C-Konfiguration handeln.
- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280101, Fehler bei der Initialisierung der C2C-Hardware

- Anzeige: **F0280101** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Die Verbund-Schnittstelle wurde von der Firmware nicht aktiviert, da die Initialisierung der Verbund-Hardware fehlgeschlagen ist.
- Dieses Problem kann sowohl im C2C- als auch im sercos II Verbund auftreten.
- Der Fehler wird einmalig gemeldet, sobald die Steuerung in den Betriebsmodus hochgelaufen ist und ist löschar.
- Ursache:** **sercos II Verbund (CFL01.1-Q2):**
- Diesem Problem könnten folgende Ursachen zugrunde liegen:
- Es ist kein sercos II Funktionsmodul vorhanden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Die konfigurierte Slotadresse am PCI-Bus (C-0-0040) stimmt nicht mit der am Funktionsmodul eingestellten Adresse (C-0-0039) überein.

C2C-Verbund (CFL01.1-R3):

Diesem Problem könnten folgende Ursachen zugrunde liegen:

- Es ist kein sercos III Funktionsmodul vorhanden.
- Die konfigurierte Slotadresse am PCI-Bus (C-0-0040) stimmt nicht mit der am Funktionsmodul eingestellten Adresse (C-0-0039) überein.
- Die FPGA-Firmware ist nicht auf der CompactFlash-Karte vorhanden.
- Die FPGA-Firmware lässt sich nicht auf das Funktionsmodul laden.
- Die FPGA-Firmware unterstützt nicht die sercos III Schnittstelle.
- Die FPGA-Firmware unterstützt den falschen Funktionstyp (Master statt Slave).
- Die Version der FPGA-Firmware wird von der Steuerung nicht unterstützt.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass das benötigte Funktionsmodul für den Verbund am PCI-Bus angeschlossen ist, und prüfen Sie die Übereinstimmung der Slotadressen.

In einem C2C-Verbund (CFL01.1-R3) führen Sie bei korrekter Hardware und korrelierenden Slotadresse einen (erneuten) Firmwaredownload über IndraWorks durch. Tritt der Fehler dann immer noch auf, ist das Funktionsmodul defekt. Es muss ausgetauscht werden.

F0280103, Masterachse nicht verwendbar, int. Achstabelle defekt

Anzeige: **F0280103**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Von den projektierten lokalen Verbundachsen können nur Masterachspositionen (Leitachsen) konsumiert werden, die auch in der internen Konfigurationsliste für den sercos II Verbundring eingetragen sind.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Die projektierte (neue) Masterachse kann nicht (mehr) in die interne Konfigurationsliste aufgenommen werden.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280104, Alte Masterachse nicht löschar, int. Achstabelle defekt

Anzeige: **F0280104**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Von den projektierten lokalen Verbundachsen können nur Masterachspositionen (Leitachsen) gelöscht werden, die auch in der internen Konfigurationsliste für den sercos II Verbundring eingetragen sind.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Die alte projektierte Masterachse kann nicht aus der internen Konfigurationsliste gelöscht werden, da sie nicht zu finden ist.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280105, SVCH-Fehler beim Schreiben der P-/S-Count-Werte

Anzeige: **F0280105**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die C2C-Schnittstelle wurde von der Firmware nicht aktiviert, da der C2C-Master die P-/S-Count-Werte nicht an alle C2C-Slaves übertragen konnte. Die P-/S-Count-Werte werden während des C2C-Hochlaufs azyklisch über den C2C-Servicekanal allen Slaves mitgeteilt.

Ursache: Während der C2C-Master versucht, die Liste der P-/S-Count-Werte in allen C2C-Slaves azyklisch zu schreiben, ist eine Störung im C2C-Servicekanal

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

aufgetreten. Dadurch sind bei mindestens einem Slave die Daten fehlerhaft oder gar nicht eingetroffen.

Lösung: Schalten Sie alle C2C-Steuerungen aus und wieder ein. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280106, SVCH-Fehler beim Lesen der P-/S-SyncCnt-Werte

Anzeige: **F0280106**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die C2C-Schnittstelle wurde von der Firmware nicht aktiviert, da der C2C-Master die P-/S-SyncCnt-Werte nicht von allen C2C-Slaves einlesen konnte. Der Master fordert die P-/S-SyncCnt-Werte während des C2C-Hochlaufs azyklisch über den C2C-Servicekanal von allen Slaves an.

Ursache: Während der C2C-Master versucht, die Liste der P-/S-SyncCnt-Werte von allen C2C-Slaves azyklisch zu lesen, ist eine Störung im C2C-Servicekanal aufgetreten. Dadurch sind die Daten von mindestens einem Slave fehlerhaft oder gar nicht beim C2C-Master eingetroffen.

Lösung: Schalten Sie alle C2C-Steuerungen aus und wieder ein. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280107, SVCH-Fehler beim Lesen der Ringkonfigurations-ID

Anzeige: **F0280107**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die C2C-Schnittstelle wurde von der Firmware nicht aktiviert, da der C2C-Master die Ringkonfigurations-ID nicht von allen C2C-Slaves einlesen konnte. Der Master fordert die Ringkonfigurations-ID während des C2C-Hochlaufs azyklisch über den C2C-Servicekanal von allen Slaves an.

Ursache: Während der C2C-Master versucht, die Ringkonfigurations-ID von allen C2C-Slaves azyklisch zu lesen, ist eine Störung im C2C-Servicekanal aufgetreten. Dadurch sind die Daten von mindestens einem Slave fehlerhaft oder gar nicht beim C2C-Master eingetroffen.

Lösung: Schalten Sie alle C2C-Steuerungen aus und wieder ein. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280109, Generischer (Konfigurations-) Fehler der C2C-Schnittstelle

Anzeige: **F0280109**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die C2C-Schnittstelle wurde von der Firmware nicht aktiviert, da der C2C-Master nicht in allen C2C-Slaves zulässige C2C-Konfigurationsdaten vorgefunden hat. Der Master prüft die C2C-Konfigurationsdaten aller Slaves, nachdem er diese azyklisch über den Servicekanal angefordert hat.

Weiterhin können auch generische Probleme bzgl. C2C-Initialisierung und SVCH-Kommunikation vorliegen (siehe Hinweis).

Ursache: Der C2C-Master hat bei der Prüfung der C2C-Konfiguration bei mindestens einem Slave fehlerhafte Konfigurationsdaten für die C2C-Schnittstelle oder andere generische Probleme erkannt.

Grund dafür können sein:

- eine fehlerhafte oder fehlende XML-Datei
- eine falsche Ringkonfigurations-ID
- ein generischer Konfigurationsfehler, der nicht genauer aufgeschlüsselt worden ist (siehe Hinweis)
- ein generischer Initialisierungsfehler, der nicht genauer aufgeschlüsselt worden ist (siehe Hinweis)
- ein generischer SVCH-Fehler, der nicht genauer aufgeschlüsselt worden ist (siehe Hinweis)

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



F0280109 ist auch die Default-Diagnosemeldung für den gesamten C2C-Hochlauf.

Sie erscheint bei allen Problemen der C2C-Schnittstelle, die im Zusammenhang mit Initialisierung, Konfiguration und azyklischer Kommunikation stehen und nicht speziell analysiert worden sind.

Die Parameternummer, der dazugehörige Fehlercode und die Adresse der MLC sind dem Kurztext zu entnehmen.

Lösung: Schalten Sie alle C2C-Steuerungen aus und wieder ein. Sollte der Fehler erneut auftreten, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0280161, Sollwertübertragung fehlerhaft

Anzeige: **F0280161**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Fehler in der zyklischen Datenübertragung des Verbundrings.

Ursache:

- Die Sollwerte in den MDT-Telegrammen des Verbundrings konnten den Slaves nicht konsistent übermittelt werden.

Lösung: sercos Zykluszeit erhöhen. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0290001, Transformation nicht gültig

Anzeige: **F0290001**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Beim Anmelden einer Transformation wurde eine ungültige Transformation angemeldet. z.B. Null.

Lösung: Melden Sie eine gültige Transformation an.

F0290400, Allgemeiner Kinematikfehler

Anzeige: **F0290400**

Nichtfataler Fehler, Device_Error

Ursache: Allgemeiner Kinematikfehler.

F0290401, Ungültige Steuerungsnummer

Anzeige: **F0290401**

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Ursache: Ungültige Steuerungsnummer.

F0290402, Ungültige Kinematiknummer

Anzeige: **F0290402**

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Ursache: Ungültige Kinematiknummer.

F0290403, Ungültiger Kommandotyp

Anzeige: **F0290403**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Ursache: Ungültiger Kommandotyp.

F0290404, Kommando durch Kinematik nicht unterstützt

Anzeige: **F0290404**

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Kommando durch Kinematik nicht unterstützt.

F0290405, Kommando in 'StandStill Incomplete' zurückgewiesen

Anzeige: **F0290405**

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Standstill Incomplete".

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).

F0290406, Kommando in 'PM Program Stopping' zurückgewiesen

Anzeige: [F0290406](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "PM (Programmed Motion), Program Stopping".

Es wurde versucht ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).

F0290407, Kommando in 'StandStill Complete' zurückgewiesen

Anzeige: [F0290407](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Standstill Complete". Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).

F0290408, Ungültige Kommandonummer

Anzeige: [F0290408](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Ungültige Kinematik Kommandonummer.

F0290409, Kommando in diesem Zustand nicht unterstützt

Anzeige: [F0290409](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Das Kommando wird in diesem Zustand nicht unterstützt.

F0290410, Reset bei aktivem ErrorStop, 'state ErrorStop'

Anzeige: [F0290410](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Reset bei aktivem Error-Stop.

F0290411, Kommando in 'PM Program Running' zurückgewiesen

Anzeige: [F0290411](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "PM (Programmed Motion), Program Running". Es wurde versucht ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus (Zustandsmaschine).

Der Zustand "Programmed Motion" wird hier samt Unterzuständen erläutert. Die erlaubten Kommandos kann man hier entnehmen.

F0290412, Fehler während der RCL-Programmanwahl

Anzeige: [F0290412](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Fehler während der RCL-Programmanwahl.

F0290413, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen

Anzeige: [F0290413](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Über das SPS-Programm wurden im Parametriermodus (P2) Funktionsbausteine aufgerufen, die nur im Betriebsmodus (P4) unterstützt werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0290414, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen

Anzeige: [F0290414](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Errorstop". Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus (Zustandsmaschine).

F0290415, Kommando wurde abgebrochen

Anzeige: [F0290415](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Kommando wurde abgebrochen.

F0290416, Umschaltung in den Zustand 'StandStill' nicht möglich

Anzeige: [F0290416](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine ist nicht bereit für das Umschalten nach "Standstill".

Lösung: Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).

F0290417, RCL-Prozess existiert nicht

Anzeige: [F0290417](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Ursache: RCL-Prozess existiert nicht.

F0290501, Zwei SPS-Bewegungskommandos pro Motion-Zyklus nicht erlaubt

Anzeige: [F0290501](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Es wurden zwei Kinematik-Motion-Kommandos in einem Motion-Zyklus für eine Kinematik abgesetzt. Dies ist nicht erlaubt.

Lösung: Benutzen Sie den InBuffer-Ausgang des Funktionsbausteins, um den nächsten Funktionsbaustein zu starten.

F0290502, Kommando zurückgewiesen - Buffer voll

Anzeige: [F0290502](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Der Buffer für Kinematik-Motion-Kommandos ist voll. Es können erst neue Bewegungskommandos abgesetzt werden, wenn eine Bewegung abgeschlossen wurde.

F0290503, Ungültiges Motion Kommando

Anzeige: [F0290503](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Es wurde ein ungültiges Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt.

F0290505, Synchronisation auf mehrere Bänder nicht erlaubt

Anzeige: [F0290505](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, das sich auf mehr als ein Band auf synchronisieren soll.	Setzen Sie nur Kinematik-Motion-Kommandos ab, die maximal synchron zu einem Band fahren
Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, das sich auf ein zweites Band auf synchronisieren soll, ohne dass sich vom ersten Band asynchronisiert wurde.	Setzen Sie vorher ein Kinematik-Motion-Kommando ab, das sich vom ersten Band asynchronisieren soll.

F0290508, Ungültiges KoordinatensystemAnzeige: [F0290508](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, bei dem ein nicht unterstütztes Koordinatensystem angegeben wurde.

F0290510, Band nicht konfiguriertAnzeige: [F0290510](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Funktionsbaustein zur Konfiguration eines Bandes verwendet, obwohl das Band nicht konfiguriert wurde.

F0290516, Falscher PCS-IndexAnzeige: [F0290516](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Produktkoordinatensystem-Index angegeben, der nicht unterstützt wird.

F0290517, Falsches Koordinatensystem ausgewähltAnzeige: [F0290517](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Koordinatensystem angegeben, das nicht unterstützt wird.

F0299528, TeachIn: Kein Name angegebenAnzeige: [F0299528](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache	Lösung
Es wurde ein TeachIn-Kommando abgesetzt, bei dem kein oder ein leerer Punktname angegeben wurde	Geben Sie einen gültigen Punktnamen an
Es wurde ein TeachIn-Kommando abgesetzt, bei dem kein oder ein leerer Dateiname angegeben wurde	Geben Sie einen gültigen Dateinamen an

F0299529, TeachIn: Name zu langAnzeige: [F0299529](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Ursache	Lösung
Es wurde ein Teach-in-Kommando abgesetzt, bei dem ein Punktname angegeben wurde, der zu lang ist.	Geben Sie einen gültigen Punktnamen an.
Es wurde ein TeachIn-Kommando abgesetzt, bei dem ein Dateiname angegeben wurde, der zu lang ist.	Geben Sie einen gültigen Dateinamen an.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F029952A, TeachIn: Name falsch

Anzeige: [F029952A](#) Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Teach-in-Kommando abgesetzt, bei dem ein Punktname angegeben wurde, der ungültige Zeichen enthält.

Lösung: Geben Sie einen gültigen Punktnamen an.

F029952B, TeachIn: Punkt existiert bereits

Anzeige: [F029952B](#) Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Teach-in-Kommando abgesetzt, bei dem ein Punktname angegeben wurde, der bereits existiert und nicht überschrieben werden soll.

Lösung: Geben Sie einen neuen gültigen Punktnamen an oder erlauben Sie das Überschreiben des Punkts.

F029952C, TeachIn: Punkt existiert nicht

Anzeige: [F029952C](#) Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Teach-in-Kommando abgesetzt, bei dem ein Punktname angegeben wurde, der nicht existiert.

Lösung: Geben Sie einen Punktnamen an, der existiert.

F029952D, TeachIn: Falsche Option

Anzeige: [F029952D](#) Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Teach-in-Kommando abgesetzt, bei dem eine Option angegeben wurde, die nicht unterstützt wird.

Lösung: Geben Sie eine Option an, die unterstützt wird.

F029952E, TeachIn: Datei fehlerhaft

Anzeige: [F029952E](#) Nichtfataler Fehler, Resource_Error

Ursache: Es wurde versucht eine Teach-in-Datei zu laden, jedoch ist das Format der Datei fehlerhaft.

Lösung: Korrigieren Sie das Format der Datei oder geben den Dateinamen einer Datei mit gültigem Format an.

F029952F, TeachIn: Falsche Koordinate

Anzeige: [F029952F](#) Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde versucht eine Teach-in-Datei zu laden, jedoch ist das Format einer Koordinate fehlerhaft.

Lösung: Korrigieren Sie das Format der Datei oder geben den Dateinamen einer Datei mit gültigem Format an.

F0299530, TeachIn: Falsches Koordinatensystem

Anzeige: [F0299530](#) Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde versucht eine Teach-in-Datei zu laden. Das Format des Koordinatensystems ist fehlerhaft oder das Koordinatensystem existiert nicht.

Lösung: Korrigieren Sie das Format der Datei oder geben Sie den Dateinamen einer Datei mit gültigem Format an.

F0299531, TeachIn: Datei kann nicht geöffnet werden

Anzeige: [F0299531](#) Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, bei dem eine Datei angegeben wurde, die nicht geöffnet werden kann.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Geben Sie einen Dateinamen an, dessen Datei geöffnet werden kann.

F0299538, Zu viele Positionierachsen

Anzeige: [F0299538](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurden zu viele Positionierachsen im Parameter K-0-0008 konfiguriert.

Lösung: Konfigurieren Sie weniger Positionierachsen im Parameter K-0-0008.

F0299539, Zu viele Orientierungsachsen

Anzeige: [F0299539](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurden zu viele Orientierungsachsen im Parameter K-0-0008 konfiguriert.

Lösung: Konfigurieren Sie weniger Orientierungsachsen im Parameter K-0-0008.

F029953A, Zu viele Bandachsen

Anzeige: [F029953A](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurden zu viele Bandachsen im Parameter K-0-0008 konfiguriert.

Lösung: Konfigurieren Sie weniger Bandachsen im Parameter K-0-0008.

F02B0004, Achse gehört nicht zur Kinematik

Anzeige: [F02B0004](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Bei Aufruf des Funktionsbausteins MC_AddAxisToGroup oder MC_RemoveAxisFromGroup wurde eine Achse angegeben, die nicht zur Kinematik gehört.

Lösung: Überprüfen Sie die Eingänge der Funktionsbausteine.

F02B0005, Achse existiert nicht

Anzeige: [F02B0005](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Beim Aufruf des Funktionsbausteins MC_AddAxisToGroup oder MC_RemoveAxisFromGroup wurde eine Achse angegeben, die nicht existiert.

Lösung: Eingänge der Kinematik-PLCOpen-Funktionsbausteine überprüfen.

F02B0028, Tippen im anderen Koordinatensystem bereits aktiv

Anzeige: [F02B0028](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Handbetrieb-Kommando abgesetzt, während ein weiteres Handbetrieb-Kommando in einem anderen Koordinatensystem bereits aktiv ist.

Lösung: Setzen Sie ein Handbetrieb-Kommando ab, dessen Koordinatensystem mit dem des bereits aktiven Handbetrieb-Kommandos übereinstimmt.

F02B0029, Tippen in die gleiche Richtung bereits aktiv

Anzeige: [F02B0029](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Handbetrieb-Kommando abgesetzt, während ein weiteres Handbetrieb-Kommando in dieselbe bzw. teilweise dieselbe Richtung bereits aktiv ist.

Lösung: Deaktivieren Sie eines der Handbetrieb-Kommandos.

F02B9020, Transformation existiert nicht

Anzeige: [F02B9020](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Im Parameter K-0-0031 wurde eine Transformation konfiguriert, die nicht unterstützt wird.

F02B9021, Achswinkel außerhalb Definitionsbereich

Anzeige: [F02B9021](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Ursache: Die angegebenen/errechneten Achswinkel liegen in der im Parameter K-0-0031 angegebenen Transformation außerhalb des Definitionsbereichs. Bitte überprüfen Sie die kommandierten Punkte bzw. den Pfad der Bewegung.

F02B9022, Punkt kann durch Transformation nicht erreicht werden

Anzeige: [F02B9022](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Ursache: Der angegebene/errechnete Punkt kann von der im Parameter K-0-0031 angegebenen Transformation nicht erreicht werden.
Bitte überprüfen Sie die kommandierten Punkte bzw. den Pfad der Bewegung.

F02B9023, In Schutzzone der Transformation

Anzeige: [F02B9023](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Ursache: Bei der im Parameter K-0-0031 angegebenen Transformation wurde eine Schutzzone konfiguriert.
Der angegebene/errechnete Punkt befindet sich in dieser Schutzzone.
Bitte überprüfen Sie die kommandierten Punkte bzw. den Pfad der Bewegung.

F02B9024, Achse hat falsche Wichtung für Transformation

Anzeige: [F02B9024](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Im Parameter K-0-0031 wurde eine Transformation angegeben, die eine Wichtung von mindestens einer Achse vorschreibt.
Eine der Achsen hat eine falsche Wichtung für die Transformation.
Bitte vergleichen Sie die Achswichtungen aller Achsen mit der Transformationsbeschreibung.

F02B9025, Zu wenig Achsen für Transformation

Anzeige: [F02B9025](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Im Parameter K-0-0031 wurde eine Achsgruppe mit einem Transformationschema angelegt, die mehr Achsen benötigt als im Parameter K-0-0008 angegeben wurden.
Bitte überprüfen Sie die Achskonfiguration bzw. das Transformationsschema.

F02C0066, Achsliste in K-0-0008 nicht lückenlos

Anzeige: [F02C0066](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Achsliste in K-0-0008 nicht lückenlos.

F02C00B7, Reserviert

Anzeige: [F02C00B7](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Diese Diagnosenummer ist reserviert.

F02C0173, Unzulässige Sprunganweisung

Anzeige: [F02C0173](#)

Nichtfataler Fehler, State_Machine_Error

Ursache: Aussprung aus Unterprogramm oder Schleife an dieser Stelle nicht erlaubt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02C0177, Fehler bei Exklusivanweisung, EXCLUSIVE_END erwartetAnzeige: [F02C0177](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Fehler bei Exklusivanweisung, EXCLUSIVE_END erwartet.**F02C017B, Unterprogramm Verschachtelungstiefe überschritten**Anzeige: [F02C017B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Unterprogramm Verschachtelungstiefe überschritten.**F02C017D, Unzulässiger Vergleichsoperator**Anzeige: [F02C017D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Unzulässiger Vergleichsoperator.**F02C017F, Bandtyp erwartet**Anzeige: [F02C017F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Bandtyp erwartet. Vor Aufruf des SYNCHRON Befehls, muss die Bandart mit der Spezialfunktion Nr. 21 festgelegt werden.**F02C0182, Sprunganweisung nicht erlaubt**Anzeige: [F02C0182](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Sprunganweisung nicht erlaubt. JUMP von außerhalb eines Schleifenblock, in einen Schleifenblock sind nicht erlaubt.**F02C0183, Kreis mit einer Achse nicht möglich**Anzeige: [F02C0183](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: MOVE CIRCULAR mit einer Achse nicht möglich.**F02C0202, Programmname enthält unzulässige Zeichen**Anzeige: [F02C0202](#)

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Der Programmname, der im Parameter K-0-0221 angegeben wurde, enthält unzulässige Zeichen.

Folgende Einschränkungen gelten:

- maximal 12 Zeichen mit Endung,
- maximal 8 Zeichen ohne Endung,
- nur A...Z, a...z, 0..9, '_' zulässig,
- das erste Zeichen muss ein Buchstabe sein,
- keine Unterscheidung zwischen Groß- und Kleinschreibung, "Robi_1" identisch "ROBI_1".

F02C0203, QLL-Datei nicht gefundenAnzeige: [F02C0203](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Ursache: Zum angegebenen Programmnamen im Parameter "K-0-0221, Name der zu kompilierenden Datei" wurde keine QLL-Datei gefunden.**Lösung:** Bitte geben Sie im Parameter K-0-0221 den Namen einer vorhandenen QLL-Datei an.

Bitte kopieren Sie die QLL-Datei mit Hilfe des Parameters "K-0-1060, Kommando: Lade Datei von CF" in den SRAM/RAM der Steuerung.

F02C0204, Fehler beim CompilierenAnzeige: [F02C0204](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Beim Kompilieren der QLL-Datei im Parameter "K-0-0221, Name der zu kompilierenden Datei" ist ein Fehler aufgetreten.



Genaue Informationen über die Ursache des Fehlers sind in einer Datei dokumentiert.

Der Name dieser Datei ergibt sich aus <Programmname>.ERR.

Diese ".ERR"-Datei liegt im SRAM/RAM der Steuerung ab.

Die ".ERR"-Datei kann über die Parameter "K-0-0220, Dateitransfername" und "K-0-1061, Kommando: Speichere Datei auf CF" vom SRAM/RAM auf die Compact Flash Karte der Steuerung geladen werden.

F02C0205, SRAM Semaphore defekt

Anzeige: [F02C0205](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Beim Kompilieren der QLL-Datei im Parameter K-0-0221 ist ein interner Fehler aufgetreten.

F02C033F, Unzulässiger Programmname

Anzeige: [F02C033F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Unzulässiger Programmname.

F02C0340, Programmname zu lang

Anzeige: [F02C0340](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Programmname zu lang.

F02C0342, Dateiname unzulässige Erweiterung

Anzeige: [F02C0342](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Dateiname unzulässige Erweiterung.

F02C0489, EAL-Ein, Vorhaltezeit zu groß

Anzeige: [F02C0489](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Spezialfunktion 1 (Einschalten):
Zu große Vorhaltezeit programmiert.

Lösung: RCL-Programm prüfen.

F02C048A, EAL-Aus, Vorhaltezeit zu groß

Anzeige: [F02C048A](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Spezialfunktion 1 (Ausschalten):
Zu große Vorhaltezeit programmiert.

Lösung: RCL-Programm prüfen.

F02C048B, PPA: Vorhaltezeit zu groß

Anzeige: [F02C048B](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Spezialfunktion 2:
Zu große Vorhaltezeit programmiert.

Lösung: RCL-Programm prüfen.

F02C048C, EAL-Ein, Funktion belegt

Anzeige: [F02C048C](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Spezialfunktion 1 (Einschalten):
Die programmierte EAL-Funktionsnummer (erster Parameter) ist noch belegt (aktiv).
- Lösung:** RCL-Programm prüfen.

F02C048D, EAL-Aus, Funktion belegt

- Anzeige: **F02C048D** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Ursache:** Spezialfunktion 1 (Ausschalten):
Die programmierte EAL-Funktionsnummer (erster Parameter) ist noch belegt (aktiv).
- Lösung:** RCL-Programm prüfen.

F02C048E, PPA: Funktion noch belegt

- Anzeige: **F02C048E** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Ursache:** Spezialfunktion 2:
Die programmierte PPA-Funktionsnummer (erster Parameter) ist noch belegt (aktiv).
- Lösung:** RCL-Programm prüfen.

F02C0491, PPA: Geschwindigkeit größer als max. Geschw.

- Anzeige: **F02C0491** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Ursache:** PPA-Analogausgabe: Auszugebende Spannung größer als $V_{\max}$.
- Lösung:** RCL-Programm prüfen.

F02C0895, Fehler bei der Datenübertragung

- Anzeige: **F02C0895** Nichtfataler Fehler, Other_Error
- Ursache:** Fehler bei der Datenübertragung.

F02C0898, Fehler bei der Datenübertragung

- Anzeige: **F02C0898** Nichtfataler Fehler, Other_Error
- Ursache:** Fehler bei der Datenübertragung.

F02C089C, Fehler bei der Datenübertragung

- Anzeige: **F02C089C** Nichtfataler Fehler, Other_Error
- Ursache:** Fehler bei der Datenübertragung.

F02C089D, Fehler bei der Datenübertragung

- Anzeige: **F02C089D** Nichtfataler Fehler, Other_Error
- Ursache:** Fehler bei der Datenübertragung.

F02C08D0, Fehler bei der Datenübertragung

- Anzeige: **F02C08D0** Nichtfataler Fehler, Other_Error
- Ursache:** Fehler bei der Datenübertragung.

F02C0E10, rFkt, Länge falsch

- Anzeige: **F02C0E10** Nichtfataler Fehler, System_Error
- Ursache:** Protokollfehler TCP/IP.
Der Funktionskopf der Funktion ist falsch.
- Lösung:** Prüfen der rho4fkt.dll Version..

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02C0E11, rFkt, Client disconnected (1)

Anzeige: [F02C0E11](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: TCP/IP-Kanal der rho4Fkt wurde geschlossen.

Lösung: Prüfen der Client-Server-Verbindung.

F02C0E12, rFkt, malloc Fehler

Anzeige: [F02C0E12](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Systemspeicher zu klein.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E13, rFkt, Client disconnected (2)

Anzeige: [F02C0E13](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: TCP/IP-Kanal der rho4Fkt wurde geschlossen.

Lösung: Prüfen der Client-Server-Verbindung.

F02C0E14, rFkt, Kanal falsch

Anzeige: [F02C0E14](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Ungültiger TCP/IP-Kanal.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E15, rFkt, Lesefehler

Anzeige: [F02C0E15](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Fehler beim Öffnen des TCP/IP-Kanals zum Lesen.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E16, rFkt, Schreibfehler

Anzeige: [F02C0E16](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Fehler beim Öffnen des TCP/IP-Kanals zum Schreiben.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E17, rFkt, CONNECT-Fehler

Anzeige: [F02C0E17](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: TCP/IP-Systemkanal zu Windows konnte nicht geöffnet werden.

Lösung: Prüfen der Applikation Win-rho4.exe.

F02C0E44, Socket-Fehler PCL

Anzeige: [F02C0E44](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Socket kann nicht erzeugt werden.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E45, Unbekannter Server PCL

Anzeige: [F02C0E45](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Portnummer oder TCP/IP-Adresse falsch.

Lösung: Portnummer oder TCP/IP-Adresse prüfen.

F02C0E46, Kein Connect-PCL

Anzeige: [F02C0E46](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: PCL läuft nicht.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E47, Socket-Fehler

Anzeige: **F02C0E47**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Socket kann nicht erzeugt werden.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E48, Bind-Fehler

Anzeige: **F02C0E48**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Socket kann keine Adresse zugewiesen werden.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E49, Listen-Fehler

Anzeige: **F02C0E49**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Socket ist ungültig; kann nicht auf Client warten.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E4A, Accept-Fehler

Anzeige: **F02C0E4A**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Die Annahme des Clients wird verweigert.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0E52, Seriell-Schreiben nicht möglich

Anzeige: **F02C0E52**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Auf einem seriellen Kanal kann nicht geschrieben, bzw. gelesen werden.

Lösung: Lese/Schreibe V24_x soll geschlossen werden, da ein Fehler aufgetreten ist.

F02C0ECE, Shutdown Fehler

Anzeige: **F02C0ECE**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Shutdown Fehler.

F02C0ECF, Shutdown Fehler

Anzeige: **F02C0ECF**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Shutdown Fehler.

F02C0F1E, Dateiende erreicht

Anzeige: **F02C0F1E**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Lesen über das Dateiende hinweg.

Lösung: Lesen über das Dateiende hinweg.

F02C0F1F, Datei ist schreib-offen

Anzeige: **F02C0F1F**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Warnung: Diese Datei ist bereits zum Schreiben geöffnet.

Lösung: Sie lesen aus einer Datei, die von einem anderen Prozess beschrieben wird.

F02C0F20, Kein Komprimieren

Anzeige: **F02C0F20**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Das Komprimieren dieser Datei ist nicht erforderlich.

Lösung: Datei ist bereits komprimiert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02C0F21, Datei nicht vorhanden

Anzeige: [F02C0F21](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Das angewählte RCL-Programm (IRD-Datei) wurde nicht gefunden.

Lösung: Das kompilierte RCL-Programm wird in der IRD-Datei abgelegt. Überprüfen Sie,

- ob diese auf die Steuerung übertragen wurde
- ob ggf. der String-Wert "IRDProgName" am Funktionsbaustein MB_IRD-
ProgSelect korrekt ist.

F02C0F22, Anwender-Speicher voll

Anzeige: [F02C0F22](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Der Anwenderspeicher ist voll.

Lösung: Unnötige Dateien löschen.

F02C0F23, Datei zu oft offen

Anzeige: [F02C0F23](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Die Datei wurde zu oft geöffnet.

Lösung: Eine Datei kann 128 mal zum Lesen geöffnet werden.

F02C0F24, Datei noch offen

Anzeige: [F02C0F24](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Die Datei ist noch offen.

Lösung: Der gewünschte Dateizugriff ist nur bei geschlossenen Dateien möglich.

F02C0F25, Datei ist schreib-offen

Anzeige: [F02C0F25](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Die Datei ist bereits zum Schreiben geöffnet.

Hinweis: Eine Datei kann nur einmal zum Schreiben geöffnet werden.

F02C0F26, Datei existiert bereits

Anzeige: [F02C0F26](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Es existiert bereits eine Datei mit diesem Name.

Hinweis: Umbenennen, wählen Sie einen anderen Namen für die Datei.

F02C0F27, Kein reservierter Block frei

Anzeige: [F02C0F27](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Kein reservierter Block mehr frei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F02C0F28, Keine Datei vorhanden

Anzeige: [F02C0F28](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Diese Datei ist nicht vorhanden.

Lösung: Dateinamen überprüfen.

F02C0F3B, Nicht genug Heap frei

Anzeige: [F02C0F3B](#) Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Für die anstehende Aufgabe ist nicht genug Heap verfügbar.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02C0F3F, Fehler beim Lesen der PKT-DateiAnzeige: **F02C0F3F**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Fehler beim Lesen/Schreiben der Punktedatei.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F02C0F40 bis F02C0F57, Zugriff verweigert****Ursache:** Es besteht kein Lesezugriff auf diese Datei.**Lösung:** Dateiattribute überprüfen.**F02C908A, Achsanzahl zu klein für eingestellten Robotertyp**Anzeige: **F02C908A**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Die über K-0-0008 (Achskonfigurationsliste der Kinematik) eingestellte Achsanzahl ist für den vorliegenden Robotertyp (siehe K-0-0031, Transformationschema) zu klein.

Dies würde einen FPU-Trap in der Koordinatentransformation verursachen.

Lösung: Die Achskonfiguration im Parameter K-0-0008 passend zum Robotertyp in K-0-0031 setzen, Kundendienst benachrichtigen.**F02C9479, WC-Nullpunkt singulär**Anzeige: **F02C9479**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Ein Punkt kann durch die Transformation nicht eindeutig transformiert werden (Singularität).**Lösung:** Überprüfen Sie das Bewegungsprogramm und passen Sie es ggfs. an.**F02C947A, Zu nahe am Stativ**Anzeige: **F02C947A**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Ursache: Scara-Transformation: Kollisionsgefahr.**Lösung:** Im Handbetrieb in den gültigen Bereich fahren.**F02C9482, Unzulässige Bandnummer**Anzeige: **F02C9482**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Ein Band mit der in SPZ_FKT 15, 21, 28, 51, 52, 54 oder 55 angegebenen Nummer ist nicht vorhanden.**Lösung:** RCL-Programm überprüfen.**F0308001, Übertemperatur**Anzeige: **F0308001**

Nichtfataler Fehler, System_Error

Im Parameter "C-0-0300, PLS Nr.1, Steuerwort" ist die Ausgangsüberwachung des Nockenschaltwerks mit Fehlerklasse 'F0' aktiviert.

Die Temperatur mindestens eines Ausgangstreibers an den Steckern 'X2O1' oder 'X2O2' des Funktionsmoduls ist zu hoch. Dies kann mehrere Ursachen haben:

- Kurzschluss in der angeschlossenen Verkabelung,
- Defekt im angeschlossenen Gerät,
- Überlastung eines Ausgangs,
- unzureichende Belüftung des Funktionsmoduls.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Der Ausgangstreiber schaltet selbständig die Ausgänge ab. Die Fehlerreaktion der Ausgangstreiber kann nicht beeinflusst werden.



Die Ausgangsüberwachung kann im Parameter "C-0-0300" abgeschaltet bzw. die Fehlerklasse erhöht werden.

Ursache: Übertemperatur der Ausgangstreiber an den Steckern 'X2O1' und 'X2O2' des Nockenschaltwerks.

Lösung: Überprüfen Sie die Verkabelung zu den angeschlossenen Geräten bzw. die Geräte selbst.

F0308002, Spannungsversorgungsausfall

Anzeige: [F0308002](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Im Parameter "C-0-0300, PLS Nr.1, Steuerwort" ist die Spannungsüberwachung des Nockenschaltwerks mit Fehlerklasse 'F0' aktiviert.

Die Spannung am Stecker 'X1S' des Funktionsmoduls ist unzureichend.



Die Spannungsüberwachung kann im Parameter "C-0-0300" abgeschaltet bzw. die Fehlerklasse erhöht werden.

Ursache: Unterspannung am Stecker 'X1S' des Nockenschaltwerks.

Lösung: Überprüfen Sie die Spannungsversorgung des Funktionsmoduls.

F0308003, PLS: Ungültige Konfiguration der Zykluszeiten

Anzeige: [F0308003](#)

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Die aktuelle Konfiguration der Zykluszeiten wird durch das Nockenschaltwerk nicht unterstützt.

Ursache: Das Nockenschaltwerk kann nur unter den folgenden Voraussetzungen betrieben werden:

- Die Sercos-Zykluszeit "C-0-0503" und die Motion-Zykluszeit "C-0-0400" sind identisch.
- Sowohl die Sercos-Zykluszeit "C-0-0503" als auch die Motion-Zykluszeit "C-0-0400" betragen mindestens 1000 µs.

Lösung: Bitte korrigieren Sie die Konfiguration der Zykluszeiten, um das Nockenschaltwerk betreiben zu können.

F0310004, Schwerwiegender interner Fehler im Oszilloskop

Anzeige: [F0310004](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Steuerungsfirmware hat einen schwerwiegenden internen Fehler im Oszilloskop festgestellt. Bitte wenden Sie sich an den Support.

F0310007, Start des Oszilloskopes nicht möglich

Anzeige: [F0310007](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Die Aufzeichnung mit dem Oszilloskop konnte aufgrund fehlerhafter Initialisierung nicht gestartet werden. Bitte wenden Sie sich an den Support.

F0310008, Fehler bei Triggerüberprüfung

Anzeige: [F0310008](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Bei der Auswertung des Triggers des Oszilloskops ist ein Fehler aufgetreten.
Bitte wenden Sie sich an den Support.

F0310009, Fehler bei DatenaufzeichnungAnzeige: [F0310009](#)

Nichtfataler Fehler, System_Error

Bei der Aufzeichnung von Daten im Oszilloskops ist ein Fehler aufgetreten.
Bitte wenden Sie sich an den Support.

F03500FA, RCL-Kompiler, Zeitkonstante zu großAnzeige: [F03500FA](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Zeitkonstante wurde zu groß gewählt.

F03500FB, RCL-Kompiler, Variable länger als 12 ZeichenAnzeige: [F03500FB](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Variable ist länger als 12 Zeichen.

F03500FD, RCL-Kompiler, Unerwartetes ZeilenendeAnzeige: [F03500FD](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler ist auf ein unerwartetes Zeilenende gestoßen.

F03500FF, RCL-Kompiler, Syntaxfehler, Zahl erwartetAnzeige: [F03500FF](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Syntaxfehler festgestellt, es wird eine Zahl erwartet.

F0350101, RCL-Kompiler, Doppelpunkt erwartetAnzeige: [F0350101](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Es wird ein Doppelpunkt erwartet.

F0350102, RCL-Kompiler, Eckige Klammer auf erwartetAnzeige: [F0350102](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler erwartet eine eckige Klammer auf.

F0350103, RCL-Kompiler, Eckige Klammer zu erwartetAnzeige: [F0350103](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler erwartet eine eckige Klammer zu.

F0350104, RCL-Kompiler, END erwartetAnzeige: [F0350104](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler erwartet das Schlüsselwort END.

F0350105, RCL-Kompiler, EXACT oder CIRCA erwartetAnzeige: [F0350105](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler erwartet entweder das Schlüsselwort EXACT oder CIRCA.

F0350106, RCL-Kompiler, Integer konstant erwartetAnzeige: [F0350106](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler erwartet einen Integerwert als Konstante.

F0350107, RCL-Kompiler, Gleichheitszeichen erwartetAnzeige: [F0350107](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Der Compiler erwartet ein Gleichheitszeichen.

F0350108, RCL-Kompiler, Klammer auf erwartet

Anzeige: [F0350108](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler erwartet eine Klammer auf.

F0350109, RCL-Kompiler, Klammer zu erwartet

Anzeige: [F0350109](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler erwartet eine Klammer zu.

F035010A, RCL-Kompiler, Kleiner oder größer erwartet

Anzeige: [F035010A](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler erwartet ein kleiner oder größer Zeichen.

F035010B, RCL-Kompiler, Zeilen- oder Dateende oder Doppelpunkt

Anzeige: [F035010B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der kompilier erwartet ein Zeilen- oder Dateende, oder einen Doppelpunkt.

F035010C, RCL-Kompiler, Multiplikation erwartet

Anzeige: [F035010C](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler erwartet das Schlüsselwort TO oder VIA.

F035010D, RCL-Kompiler, TO oder VIA erwartet

Anzeige: [F035010D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler erwartet eine Multiplikation.

F035010E, RCL-Kompiler, Symbolischer Bezeichner erwartet

Anzeige: [F035010E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler erwartet einen symbolischen Bezeichner.

F035010F, RCL-Kompiler, Schlüsselwort PROGRAM erwartet

Anzeige: [F035010F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler erwartet das Schlüsselwort PROGRAM.

F0350110, RCL-Kompiler, FILE erwartet

Anzeige: [F0350110](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler hat das Schlüsselwort FILE erwartet.

F0350111, RCL-Kompiler, SUBROUTINE erwartet

Anzeige: [F0350111](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler hat das Schlüsselwort SUBROUTINE erwartet.

F0350112, RCL-Kompiler, REPEAT_END erwartet

Anzeige: [F0350112](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Das Schleifenende REPEAT_END wird erwartet.

F0350113, RCL-Kompiler, Nicht definierter Datentyp

Anzeige: [F0350113](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Datentyp ist nicht definiert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0350114, RCL-Kompiler, Konst., Symb., Ausdruck als Faktor erwartetAnzeige: **F0350114**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat eine Konstante, ein Symbol oder einen Ausdruck als Faktor erwartet.

F0350115, RCL-Kompiler, Dateinende erwartetAnzeige: **F0350115**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat ein Dateinende erwartet.

F0350116, RCL-Kompiler, Unzulässiges SymbolAnzeige: **F0350116**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler ist auf ein unzulässiges Symbol gestoßen.

F0350117, RCL-Kompiler, Anweisung erwartetAnzeige: **F0350117**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat eine Anweisung erwartet.

F0350118, RCL-Kompiler, Ausgangsvariable erwartetAnzeige: **F0350118**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat eine Ausgangsvariable erwartet.

F0350119, RCL-Kompiler, Ausgang nicht erlaubtAnzeige: **F0350119**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Ausgang ist nicht erlaubt.

F035011A, RCL-Kompiler, BINARY erwartetAnzeige: **F035011A**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat das Schlüsselwort BINARY erwartet.

F035011B, RCL-Kompiler, REAL erwartetAnzeige: **F035011B**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat das Schlüsselwort REAL erwartet.

F035011C, RCL-Kompiler, Eingangsvariable erwartetAnzeige: **F035011C**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat eine Eingangsvariable erwartet.

F035011D, RCL-Kompiler, Eingang nicht erlaubtAnzeige: **F035011D**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Eingang ist nicht erlaubt.

F035011E, RCL-Kompiler, Programmname entspricht nicht DateinamenAnzeige: **F035011E**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Programmnamen entspricht nicht dem Dateinamen.

F035011F, RCL-Kompiler, Elementanzahl unzulässigAnzeige: **F035011F**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Elementanzahl ist unzulässig.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0350120, RCL-Kompiler, Feldvariable erwartet

Anzeige: [F0350120](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat eine Feldvariable erwartet.

F0350121, RCL-Kompiler, Funktionsname erwartet

Anzeige: [F0350121](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat einen Funktionsnamen erwartet.

F0350122, RCL-Kompiler, INTEGER erwartet

Anzeige: [F0350122](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat das Schlüsselwort INTEGER erwartet.

F0350123, RCL-Kompiler, INTEGER zu groß

Anzeige: [F0350123](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Integerwert ist zu groß.

F0350124, RCL-Kompiler, Lesezugriff unzulässig

Anzeige: [F0350124](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Lesezugriff ist nicht zulässig.

F0350125, RCL-Kompiler, Label bereits definiert

Anzeige: [F0350125](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Das Label ist bereits definiert.

F0350126, RCL-Kompiler, Label erwartet

Anzeige: [F0350126](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat ein Label erwartet.

F0350127, RCL-Kompiler, Label nicht definiert

Anzeige: [F0350127](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Das Label wurde nicht definiert.

F0350128, RCL-Kompiler, JC-Punkt erwartet

Anzeige: [F0350128](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: JC-Punkt (in Achskoordinaten) erwartet.

F0350129, RCL-Kompiler, Nicht erlaubtes @-Zeichen

Anzeige: [F0350129](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler ist auf ein nicht erlaubtes @ - Zeichen gestoßen.

F035012A, RCL-Kompiler, @-Zeichen erwartet

Anzeige: [F035012A](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat ein @ - Zeichen erwartet.

F035012B, RCL-Kompiler, Symbol bereits vereinbart

Anzeige: [F035012B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Das Symbol wurde bereits vereinbart.

F035012C, RCL-Kompiler, Bezeichner für Strukturelement erwartet

Anzeige: [F035012C](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Der Compiler hat einen Bezeichner für ein Strukturelement erwartet.

F035012D, RCL-Kompiler, Name nicht vereinbart

Anzeige: [F035012D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Name ist nicht vereinbart.

F035012E, RCL-Kompiler, Punkt oder Punktvariable erwartet

Anzeige: [F035012E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler hat einen Punkt oder eine Punktvariable erwartet.

F035012F, RCL-Kompiler, Punktepaar erwartet

Anzeige: [F035012F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler hat ein Punktepaar erwartet.

F0350130, RCL-Kompiler, Rücksprung nur innerhalb des UP erlaubt

Anzeige: [F0350130](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Rücksprung ist nur innerhalb des Unterprogramms erlaubt.

F0350131, RCL-Kompiler, Schreibzugriff nicht zulässig

Anzeige: [F0350131](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Schreibzugriff ist nicht zulässig.

F0350132, RCL-Kompiler, Sprung unzulässig, Schleifengrenze erreicht

Anzeige: [F0350132](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Sprung ist nicht zulässig.

F0350134, RCL-Kompiler, Typ Konflikt

Anzeige: [F0350134](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Typ Konflikt

F0350135, RCL-Kompiler, Untergrenze größer als Obergrenze

Anzeige: [F0350135](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Untergrenze ist größer als die Obergrenze.

F0350136, RCL-Kompiler, Unzulässiger Typ

Anzeige: [F0350136](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Typ ist nicht zulässig.

F0350137, RCL-Kompiler, Unzulässige Achsnummer

Anzeige: [F0350137](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Achsnummer ist nicht zulässig.

F0350138, RCL-Kompiler, Name für Unterprogramm erwartet

Anzeige: [F0350138](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler hat einen Namen für das Unterprogramm erwartet.

F0350139, RCL-Kompiler, Variable erwartet

Anzeige: [F0350139](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler hat eine Variable erwartet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F035013A, RCL-Kompiler, Recordvariable erwartet

Anzeige: [F035013A](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat eine Recordvariable erwartet.

F035013B, RCL-Kompiler, Punkt erwartet

Anzeige: [F035013B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat einen Punkt erwartet.

F035013C, RCL-Kompiler, Zusatz unzulässig

Anzeige: [F035013C](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Zusatz ist nicht zulässig.

F035013D, RCL-Kompiler, Zu viele Argumente

Anzeige: [F035013D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Es wurden zuviele Argumente angegeben.

F035013E, RCL-Kompiler, Zu wenig Argumente

Anzeige: [F035013E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Es wurden zuwenige Argumente angegeben.

F035013F, RCL-Kompiler, Nicht implementiert

Anzeige: [F035013F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Befehl ist nicht implementiert.

F0350140, RCL-Kompiler, Übersetzerfehler

Anzeige: [F0350140](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat beim übersetzen einen Fehler gemeldet.

F0350142, RCL-Kompiler, QLL - Datei nicht vorhanden

Anzeige: [F0350142](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die QLL - Datei ist nicht vorhanden.

F0350143, RCL-Kompiler, Error - Datei nicht vorhanden

Anzeige: [F0350143](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Error - Datei ist nicht vorhanden.

F0350144, RCL-Kompiler, Datei nur im Hauptprogramm erlaubt

Anzeige: [F0350144](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Datei ist nur im Hauptprogramm erlaubt.

F0350146, RCL-Kompiler, Fehler beim übersetzen aufgetreten

Anzeige: [F0350146](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Datei ist nur im Hauptprogramm erlaubt.

F0350147, RCL-Kompiler, Zu wenig Speicher

Anzeige: [F0350147](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Nicht genug Speicher vorhanden.

F0350148, RCL-Kompiler, IRD - Datei fehlerhaft

Anzeige: [F0350148](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Die IRD-Datei ist fehlerhaft.

F0350149, RCL-Kompiler, Symbol Datei fehlerhaft

Anzeige: [F0350149](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Symbol - Datei ist fehlerhaft.

F035014A, RCL-Kompiler, Punkte Datei fehlerhaft

Anzeige: [F035014A](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Punkte - Datei ist fehlerhaft.

F035014B, RCL-Kompiler, Error Datei fehlerhaft

Anzeige: [F035014B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Error - Datei ist fehlerhaft.

F035014D, RCL-Kompiler, Schlüsselwort DEF unzulässig

Anzeige: [F035014D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Das Schlüsselwort DEF ist unzulässig.

F035014E, RCL-Kompiler, Includedatei nicht vorhanden

Anzeige: [F035014E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Includedatei ist nicht vorhanden.

F0350150, RCL-Kompiler, Achsnahme unzulässig

Anzeige: [F0350150](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Achsnahme ist unzulässig.

F0350151, RCL-Kompiler, Indexfehler

Anzeige: [F0350151](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler ist auf einen Indexfehler gestoßen.

F0350152, RCL-Kompiler, Ungültige Programmparameter

Anzeige: [F0350152](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Es sind ungültige Programmparameter gesetzt worden.

F0350153, RCL-Kompiler, Symb. Bezeichner anstatt Schlüsselwort

Anzeige: [F0350153](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Es wurde ein symbolsicher Bezeichner anstatt eines Schlüsselwortes entdeckt.

F0350155, RCL-Kompiler, Komma erwartet

Anzeige: [F0350155](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat ein Komma erwartet.

F0350156, RCL-Kompiler, SUB_END erwartet

Anzeige: [F0350156](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat das Schlüsselwort SUB_END erwartet.

F0350157, RCL-Kompiler, PROGRAM_END erwartet

Anzeige: [F0350157](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat das Schlüsselwort PROGRAM_END erwartet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0350158, RCL-Kompiler, Maximale Achsanzahl erreicht

Anzeige: [F0350158](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die für die Kinematik maximal zulässige Achsanzahl ist erreicht.

F035015A, RCL-Kompiler, Nummer doppelt erkannt

Anzeige: [F035015A](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Nummer wurde doppelt erkannt.

F035015B, RCL-Kompiler, Punkt kann Kinematik nicht zugeordnet werden

Anzeige: [F035015B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Punkt kann der Kinematik nicht zugeordnet werden.

F035015C, RCL-Kompiler, Kinematikname erwartet

Anzeige: [F035015C](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat einen Kinematiknamen erwartet.

F035015D, RCL-Kompiler, Band kann Kinematik nicht zugeordnet werden

Anzeige: [F035015D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Das Band kann der Kinematik nicht zugeordnet werden.

F035015E, RCL-Kompiler, Externes Programm erwartet

Anzeige: [F035015E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat ein externes Programm erwartet.

F035015F, RCL-Kompiler, INPUT/OUTPUT nur im Deklarationsteil erlaubt

Anzeige: [F035015F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Input/Output ist nur im Deklarationsteil erlaubt.

F0350160, RCL-Kompiler, Adresse für INPUT/OUTPUT erwartet

Anzeige: [F0350160](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Kompiler hat eine Adresse für Input/Output erwartet.

F0350161, RCL-Kompiler, Feldgrenze überschritten

Anzeige: [F0350161](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Feldgrenze wurde überschritten.

F0350162, RCL-Kompiler, Falscher Datentyp im Array

Anzeige: [F0350162](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Falscher Datentyp im Array.

F0350163, RCL-Kompiler, Input/Output nur Komponentenweise zulässig

Anzeige: [F0350163](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Input/Output nur Komponentenweise zulässig.

F0350164, RCL-Kompiler, Kanaladresse fehlerhaft

Anzeige: [F0350164](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Kanaladresse ist fehlerhaft.

F0350165, RCL-Kompiler, Koordinate erwartet

Anzeige: [F0350165](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Der Compiler hat eine Koordinate erwartet.

F0350166, RCL-Kompiler, Kinematikangabe nicht erlaubt

Anzeige: [F0350166](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Kinematikangabe ist nicht zulässig.

F0350167, RCL-Kompiler, BEGIN erwartet

Anzeige: [F0350167](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Der Compiler hat das Schlüsselwort BEGIN erwartet.

F0350168, RCL-Kompiler, Konflikt mit Schlüsselwörtern

Anzeige: [F0350168](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Es gibt einen Schlüsselwortkonflikt.

F035016F, RCL-Kompiler, Fehler beim Lesen/Schreiben einer PKT-Datei

Anzeige: [F035016F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Es ist ein Fehler beim lesen / schreiben einer Punkte - Datei aufgetreten.

F0350179, RCL-Kompiler, Falsche Kompilerversion

Anzeige: [F0350179](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Falsche Kompilerversion.

F035017C, RCL-Kompiler, Maximale Tabelleneinträge überschritten

Anzeige: [F035017C](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Maximale Anzahl von Variablennamen überschritten.

F035017E, RCL-Kompiler, Maximale Anzahl von Fehlern erreicht

Anzeige: [F035017E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Maximale Anzahl von Fehlern erreicht. Siehe Kompileranweisung MAX-ERRORS.

F0350185, RCL-Kompiler, Doppelte INCLUDE - Anweisung

Anzeige: [F0350185](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Doppelte INCLUDE - Anweisung.

F0350186, RCL-Kompiler, EXTERN nur im Hauptprogramm erlaubt

Anzeige: [F0350186](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: EXTERN nur im Hauptprogramm erlaubt.

F0350188, RCL-Kompiler, Nur ein EXPORT Programm erlaubt

Anzeige: [F0350188](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Nur ein EXPORT Programm erlaubt.

F0350189, RCL-Kompiler, Punktvariable nicht gefunden

Anzeige: [F0350189](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Punkte konnten in der Punktetabelle nicht gefunden werden.

F035018A, RCL-Kompiler, Unterschiedliche CID

Anzeige: [F035018A](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die Comm ID beim Programmexport ist unterschiedlich.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F035018C, RCL-Kompiler, Keine EXPORT - Variable gefunden

Anzeige: [F035018C](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Zur angegebenen IMPORT - Variable konnte keine EXPORT - Variable gefunden werden.

F035018D, RCL-Kompiler, Unterschiedliche Achsanzahl der Kinematiken

Anzeige: [F035018D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Unterschiedliche Achsanzahl der Kinematiken.

F035018E, RCL-Kompiler, Nicht definierte Kinematik

Anzeige: [F035018E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Nicht definierte Kinematik.

F03501AC, RCL-Kompiler, Bezeichner erwartet

Anzeige: [F03501AC](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Bezeichner erwartet.

F03501AD, RCL-Kompiler, Typ erwartet

Anzeige: [F03501AD](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Typ erwartet.

F03501AE, RCL-Kompiler, RECORD erwartet

Anzeige: [F03501AE](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: RECORD erwartet.

F03501AF, RCL-Kompiler, RECORD_END erwartet

Anzeige: [F03501AF](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: RECORD_END erwartet.

F03501B0, RCL-Kompiler, IF erwartet

Anzeige: [F03501B0](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: IF erwartet.

F0350200, RCL-Kompiler, Dateiname zu lang

Anzeige: [F0350200](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Dateiname zu lang.

F0350212, RCL-Kompiler, Typname erwartet

Anzeige: [F0350212](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Typname erwartet.

F0350213, RCL-Kompiler, Bezeichner bereits vereinbart

Anzeige: [F0350213](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Bezeichner bereits vereinbart.

F0350214, RCL-Kompiler, Schlüsselwort hier nicht erlaubt

Anzeige: [F0350214](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Schlüsselwort hier nicht erlaubt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0350216, RCL-Kompiler, Rekursive Datentypen nicht erlaubtAnzeige: [F0350216](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Rekursive Datentypen nicht erlaubt.

F0350217, RCL-Kompiler, Schr./Lesen von diesem Datentyp nicht möglAnzeige: [F0350217](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Schreiben/Lesen von diesem Datentyp nicht möglich.

F0350218, RCL-Kompiler, Vergleichsoperator erwartetAnzeige: [F0350218](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Vergleichsoperator erwartet.

F0350219, RCL-Kompiler, INPUT Typ unzulässigAnzeige: [F0350219](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: INPUT Typ unzulässig.

F035021A, RCL-Kompiler, OUTPUT Typ unzulässigAnzeige: [F035021A](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: OUTPUT Typ unzulässig.

F035021B, RCL-Kompiler, CASE Konstante unzulässigAnzeige: [F035021B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: CASE Konstante unzulässig.

F035021E, RCL-Kompiler, Unzulässiges INPUT ARRAYAnzeige: [F035021E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Unzulässiges INPUT ARRAY.

F035021F, RCL-Kompiler, Unzulässiges OUTPUT ARRAYAnzeige: [F035021F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Unzulässiges OUTPUT ARRAY.

F0350220, RCL-Kompiler, Falscher Typ bei ParameterübergabeAnzeige: [F0350220](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Falscher Typ bei Parameterübergabe.

F0350221, RCL-Kompiler, Datei nur im Hauptprogramm erlaubtAnzeige: [F0350221](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Datei nur im Hauptprogramm erlaubt.

F0350222, RCL-Kompiler, INPUT/OUTPUT nur im Hauptprogramm erlaubtAnzeige: [F0350222](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: INPUT/OUTPUT nur im Hauptprogramm erlaubt.

F0350223, RCL-Kompiler, Datentyp FILE in RECORD nicht erlaubtAnzeige: [F0350223](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Datentyp FILE in RECORD nicht erlaubt.

F0350224, RCL-Kompiler, KinematikkonfliktAnzeige: [F0350224](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: RCL-Kompiler: Kinematikkonflikt.

F0350227, RCL-Kompiler, Falsches Format für Exportdatei

Anzeige: [F0350227](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Falsches Format für Exportdatei.

F0350228, RCL-Kompiler, Keine Werte übernommen

Anzeige: [F0350228](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Keine Werte übernommen.

F035022B, RCL-Kompiler, Größer / Gleich erwartet

Anzeige: [F035022B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Größer / Gleich erwartet.

F035022C, RCL-Kompiler, Konstante erwartet

Anzeige: [F035022C](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Konstante erwartet.

F035022D, RCL-Kompiler, IF_END erwartet

Anzeige: [F035022D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: END_IF erwartet.

F035022E, RCL-Kompiler, Zwei Punkte erwartet

Anzeige: [F035022E](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Zwei Punkte erwartet.

F035022F, RCL-Kompiler, LABEL inkompatibel

Anzeige: [F035022F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: LABEL inkompatibel.

F0350230, RCL-Kompiler, Falscher Datentyp in CASE Struktur

Anzeige: [F0350230](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Falscher Datentyp in CASE Struktur.

F0350232, RCL-Kompiler, LABEL mehrfach definiert

Anzeige: [F0350232](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: LABEL mehrfach definiert.

F0350233, RCL-Kompiler, CASE-Tabellenüberlauf

Anzeige: [F0350233](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: CASE Tabelle überlauf.

F0350234, RCL-Kompiler, Division durch Null

Anzeige: [F0350234](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Division durch Null.

F0350235, RCL-Kompiler, Positive Zahl erwartet

Anzeige: [F0350235](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Positive Zahl erwartet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F035023A, RCL-Kompiler, Übersetzung abgebrochenAnzeige: [F035023A](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Übersetzung abgebrochen.

F035023B, RCL-Kompiler, Fehler bei der SpeicherfreigabeAnzeige: [F035023B](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Fehler bei der Speicherfreigabe.

F035023C, RCL-Kompiler, Ende der PKT-Datei erreichtAnzeige: [F035023C](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Ende der PKT-Datei erreicht.

F035023D, RCL-Kompiler, Fehler b. Anlegen eines Punktes in PKTDateiAnzeige: [F035023D](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Fehler beim Anlegen eines Punktes in der PKT-Datei.

F035023F, RCL-Kompiler, Schlüsselwort T erwartetAnzeige: [F035023F](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Schlüsselwort T erwartet.

F0350242, RCL-Kompiler, Variable oder Ausdruck erwartetAnzeige: [F0350242](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Variable oder Ausdruck erwartet.

F0350243, RCL-Kompiler, Programmname erwartetAnzeige: [F0350243](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Programmname erwartet.

F0350244, RCL-Kompiler, Programmanfang erwartetAnzeige: [F0350244](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Programmanfang erwartet.

F0350245, RCL-Kompiler, Unzulässiger ProgrammnameAnzeige: [F0350245](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Unzulässiger Programmname.

F0350247, RCL-Kompiler, Alignment ungleich vierAnzeige: [F0350247](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Alignment nicht vier.

F0350249, RCL-Kompiler, Kinematikname unzulässigAnzeige: [F0350249](#)

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Der Kinematikname (K-0-0002, Kinematikbezeichnung) ist unzulässig.

Ursache: Bitte überprüfen Sie:

- Die Länge des Namens (maximal 12 Zeichen),
- die verwendeten Zeichen auf Zulässigkeit (A...Z, a...z, 0..9, '_'),
- das erste Zeichen (erstes Zeichen muss ein Buchstabe sein),
- Mehrfach Verwendung des Namens.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Der Compiler unterscheidet keine Groß-/Kleinschreibung.
"Robi_1" ist identisch "ROBI_1"

F0350484, RCL-Kompiler, Unzulässige Kinematiknummer

Anzeige: F0350484

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: RCL-Kompiler: Unzulässige Kinematiknummer.

F0360000, MLPI: Operation erfolgreich

Anzeige: F0360000

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde erfolgreich durchgeführt.

F0360001, MLPI: Allgemeiner Fehler

Anzeige: F0360001

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde mit einem allgemeinen Fehler abgebrochen.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammenhängen könnten.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360002, MLPI: Nicht unterstützt

Anzeige: F0360002

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da die geforderte Aktion von der Funktion so nicht unterstützt wird.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammenhängen könnten.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360003, MLPI: Ungültiges Argument

Anzeige: F0360003

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da eines der übergebenen Argumente ungültig war.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammenhängen könnten.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360004, MLPI: Zu wenig Speicher

Anzeige: F0360004

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da nicht genügend Speicher für die geforderte Aktion verfügbar war.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammenhängen könnten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360005, MLPI: Zeitüberschreitung

Anzeige: **F0360005**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da er die vorgegebene Überwachungszeit überschritten hat.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammen hängen könnten.

Eventuell liegt eine Störung in der Netzwerkverbindung zwischen PC und Steuerung vor.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360006, MLPI: Serverseitige Ausnahme

Anzeige: **F0360006**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da eine serverseitige Ausnahme aufgetreten ist.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammen hängen könnten.

Lösung: Bitte wenden Sie sich an Ihren Service-Mitarbeiter.

F0360007, MLPI: Verbindung fehlgeschlagen

Anzeige: **F0360007**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da der Ziel-Teilnehmer nicht erreicht werden konnte.

Ursache: Die Netzwerkverbindung zwischen PC und Steuerung ist gestört oder die Zieladresse ist fehlerhaft.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360008, MLPI: Fehler beim Erstellen

Anzeige: **F0360008**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da das geforderte Objekt nicht erstellt werden konnte.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammen hängen könnten.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360009, MLPI: Systemfehler

Anzeige: **F0360009**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da ein interner Systemfehler aufgetreten ist.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammenhängen könnten.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Wenden Sie sich an Ihren Service Mitarbeiter.

F036000A, MLPI: Buffer zu klein

Anzeige: **F036000A**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da der übergebene Daten-Puffer zu klein war.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert.

Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammen hängen könnten, oder übergeben Sie einen größeren Puffer an den MLPI-Aufruf.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F036000B, MLPI: Ungültige Signatur

Anzeige: **F036000B**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da die Funktionssignatur fehlerhaft war.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammen hängen könnten.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F036000C, MLPI: Fehler beim Start

Anzeige: **F036000C**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da die geforderte Aktion nicht gestartet werden konnte.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammen hängen könnten.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F036000D, MLPI: Watchdog Warnung

Anzeige: **F036000D**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ein MLPI-Watchdog ist abgelaufen und hat eine Warnung ausgelöst.

Ursache: Eine MLPI-Task hat nicht innerhalb des konfigurierten Zeitfensters den Watchdog zurückgesetzt.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf, und überprüfen Sie Ihre Watchdog-Einstellungen.

F036000F, MLPI: Nicht implementiert

Anzeige: **F036000F**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Die aufgerufene MLPI Funktion ist auf der Steuerung nicht verfügbar.

Ursache: Es wurde eine MLPI Funktion aufgerufen, welche auf von der Steuerung nicht unterstützt wird.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf und stellen Sie sicher, dass Sie mit der korrekten Steuerung verbunden sind.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F0360010, MLPI: Minimum unterschritten

	Anzeige: F0360010	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da ein übergebener Wert zu klein übergeben wurde.			
Ursache:	Eine eine MLPI Funktion wurde ein zu kleiner Wert als Argument übergeben.			
Lösung:	Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.			

F0360011, MLPI: Maximum überschritten

	Anzeige: F0360011	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da ein übergebener Wert zu groß übergeben wurde.			
Ursache:	Eine eine MLPI Funktion wurde ein zu großen Wert als Argument übergeben.			
Lösung:	Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.			

F0360012, MLPI: Falsche Version

	Anzeige: F0360012	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Versionskonflikt beim Aufruf einer MLPI Funktion.			
Ursache:	Aufgrund eines Versionkonfliktes zwischen einer MLPI Anwendung und der Steuerung wurde der MLPI-Aufruf abgelehnt.			
Lösung:	Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf und überprüfen sie die Version der Steuerung sowie der MLPI Anwendung. Evtl. ist eine Aktualisierung Ihres MLPI Programmes notwendig.			

F0360013, MLPI: Abgelehnt

	Anzeige: F0360013	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Ein MLPI-Aufruf wurde von der Steuerung aktiv abgelehnt.			
Ursache:	Ein MLPI-Aufruf wurde von der Steuerung abgelehnt, da dieser nicht mehr unterstützt wird oder veraltet ist.			
Lösung:	Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf und überprüfen sie die Version der Steuerung sowie der MLPI Anwendung. Evtl. ist eine Aktualisierung Ihres MLPI Programmes notwendig.			

F0360014, MLPI: Keine Zugriffsrechte

	Anzeige: F0360014	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR
	Ein MLPI-Aufruf wurde abgelehnt, da dieser nicht über die nötigen Zugriffsrechte verfügt.			
Ursache:	Der MLPI Verbindung wurden nicht genug Rechte eingeräumt um die gewünschte MLPI Funktion durchzuführen.			
Lösung:	Überprüfen Sie die Rechtevergabe auf der Steuerung. Evtl. besitzen Sie nicht genug Rechte für die gewünschte Aktion, oder Sie haben sich als falscher Nutzer an der Steuerung angemeldet.			

F0360015, MLPI: Typkonflikt

	Anzeige: F0360015	Nichtfataler GE_ERROR	Fehler,	INPUT_RAN- GE_ERROR

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da der übergebene Typ nicht mit dem erwarteten Typ übereinstimmt.

Ursache: Ein MLPI-Funktionsaufruf hat als Argument einen Datentypen übergeben, welcher nicht mit dem von der Steuerung erwarteten Datentypen übereinstimmt.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360016, MLPI: Datengrößenkonflikt

Anzeige: **F0360016** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da die übergebene Datenlänge nicht mit der erwarteten Datenlänge übereinstimmt.

Ursache: Ein MLPI-Funktionsaufruf hat als Argument eine Datenlänge übergeben, welche nicht mit der von der Steuerung erwarteten Datenlänge übereinstimmt.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F0360017, MLPI: Ungültige Referenz

Anzeige: **F0360017** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Die Referenz auf ein MLPI Objekt ist ungültig.

Ursache: Einer MLPI Funktion wurde eine Referenz (handle) übergeben, welche ungültig ist.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf. Wurde die Referenz korrekt initialisiert oder bereits zerstört?

F0360018, MLPI: Keine Verbindung

Anzeige: **F0360018** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da noch keine Verbindung zur Steuerung besteht.

Ursache: Vor der Ausführung einer MLPI-Funktion muss eine Verbindungsaufnahme erfolgen.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf und stellen Sie sicher, dass eine Verbindung zur Steuerung existiert oder die Verbindung nicht unterbrochen wurde.

F0360019, MLPI: Zugriffsschutz aktiv

Anzeige: **F0360019** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da eine Resource zur Zeit lese- oder schreibgeschützt ist.

Ursache: Eine MLPI-Funktion versucht auf eine Resource zuzugreifen, welche lese- oder schreibgeschützt ist.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf oder versuchen Sie es zu einem späteren Zeitpunkt wieder.

F036001A, MLPI: Ungültige Gleitkommazahl

Anzeige: **F036001A** Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da mindestens eines der übergebenen Argumente eine ungültige Gleitkommazahl darstellt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Ein MLPI-Funktionsaufruf hat mindestens ein Argument übergeben, welches eine ungültige Gleitkommazahl (NaN) darstellt. Bei aktiviertem Trace können Sie nähere Hinweise als MLPI-Trace-Eintrag erhalten.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf.

F036001B, MLPI: Objekt nicht initialisiert

Anzeige: **F036001B**

Nichtfataler Fehler, Resource_Error

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da ein internes Objekt nicht initialisiert wurde.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammenhängen könnten.

Lösung: Wenden Sie sich an Ihren Service Mitarbeiter.

F036001C, MLPI: Datenstrom Synchronisation fehlerhaft

Anzeige: **F036001C**

Nichtfataler Fehler, Communication_Error

Der durchgeführte MLPI-Aufruf wurde abgebrochen, da eine interner Synchronisationsfehler aufgetreten ist.

Ursache: Die Ursache ist nicht näher spezifiziert. Überprüfen Sie das Diagnose-Logbuch auf weitere Fehler die kausal mit dem MLPI-Aufruf zusammenhängen könnten.

Lösung: Wenden Sie sich an Ihren Service Mitarbeiter.

F0370010, TaskViewer, Aufzeichnung bereits gestartet

Anzeige: **F0370010**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die TaskViewer-Aufzeichnung wurde bereits gestartet.

Lösung: Die TaskViewer-Aufzeichnung muss erst gestoppt werden, bevor sie wieder gestartet werden kann.

Die Aufzeichnung kann über das Kommando C-0-1042 im Dialogfenster TaskViewer gestoppt werden.

F0370011, TaskViewer, Aufzeichnung nicht gestartet

Anzeige: **F0370011**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Die TaskViewer-Aufzeichnung wurde noch nicht gestartet.

Lösung: Die TaskViewer-Aufzeichnung muss erst gestartet werden, bevor sie gestoppt werden kann.

Die Aufzeichnung kann über das Kommando C-0-1041 im Dialogfenster TaskViewer gestartet werden.

F0370012, TaskViewer, Erzeugen der Datei fehlgeschlagen

Anzeige: **F0370012**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Ursache: Beim Erzeugen der TaskViewer-Datei auf der Compact Flash- Karte ist ein Fehler aufgetreten. Die TaskViewer-Aufzeichnung konnte daher nicht erfolgreich durchgeführt werden.

Lösung: Wiederholen Sie die TaskViewer Aufzeichnung. Falls der Fehler weiterhin auftritt, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0370013, TaskViewer, Starten der Aufzeichnung fehlgeschlagen

Anzeige: **F0370013**

Nichtfataler Fehler, Other_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Beim Starten der TaskViewer-Aufzeichnung ist ein Fehler aufgetreten, und die Aufzeichnung konnte nicht korrekt gestartet werden.
- Lösung:** Starten Sie die TaskViewer-Aufzeichnung erneut. Falls der Fehler weiterhin auftritt, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0370014, TaskViewer, Aufzeichnung fehlgeschlagen

Anzeige: [F0370014](#) Nichtfataler Fehler, Other_Error

- Ursache:** Während der TaskViewer-Aufzeichnung ist ein Fehler aufgetreten, und die Aufzeichnung konnte nicht korrekt durchgeführt werden.
- Lösung:** Wiederholen Sie die TaskViewer-Aufzeichnung. Falls der Fehler weiterhin auftritt, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F0370015, TaskViewer, Setzen des Buffers nicht möglich

Anzeige: [F0370015](#) Nichtfataler Fehler, Other_Error

- Ursache:** Beim Setzen der Größe des Buffers des TaskViewers (C-0-0425) ist ein Fehler aufgetreten und die Größe konnte nicht verändert werden.
- Lösung:** Setzen Sie erneut die Größe des Buffers. Falls der Fehler weiterhin auftritt nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F03A2002, Inlinebus-Fehler

Anzeige: [F03A2002](#) Nichtfataler Fehler, Resource_Error

Sammelmeldung: Fehler verursacht durch Module des Inline-Busses.

- Ursache:** Mindestens ein Modul des Inline-Busses hat einen Fehler verursacht. Die genaue Position und die Art des Fehlers ist dem Kurztext zu entnehmen.
- Lösung:** Überprüfen Sie die Anordnung entsprechend.

F039****, SPS-Fehlermeldungen aus dem Kernel

- Ursache:** Der SPS-Kernel meldet einen Fehler.
- Lösung:** Es sind keine weiteren Informationen zu diesem Fehler verfügbar.
Bitte schauen Sie in der IndraLogic-Online-Fehlerliste nach, oder wenden Sie sich an den Kundendienst.

F03A****, SPS-Fehlermeldungen aus firmeneigenen Komponenten

- Ursache:** Eine der firmeneigenen Komponenten meldet einen Fehler.
- Lösung:** Es sind keine weiteren Informationen zu diesem Fehler verfügbar.
Bitte wenden Sie sich an den Kundendienst.

3.1.6 F1-Fehler, Achsgruppenfehler

F1-Fehler, Fehlerreaktion

Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt.

Wird durch eine zu einer Gruppe gehörende Achse ein Fehler der Schwere F2, Stillsetzung der Achse, ausgelöst, so geht aktuell diese Achse der Gruppe verloren. Die Gruppe reagiert mit einem F1-Fehler, Stillsetzen **aller** Achsen der Gruppe.

F10B0001, Externer Synchronkontakt fehlt

Anzeige: [F10B0001](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Die Kommunikation des sercos Interface-Busses wird mit dem Querkommunikationsmodul synchronisiert.

Das Querkommunikationsmodul synchronisiert die Steuerung jedoch nicht.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:**
- Das Querkommunikationsmodul wurde fehlerhaft in Betrieb genommen,
 - das Querkommunikationsmodul ist defekt.
- Lösung:** Austausch des Moduls, korrekte Inbetriebnahme.

F1299535, Bandbereich in der Abarbeitung überschrittenAnzeige: **F1299535**

Achsgruppenfehler, System_Error

Der definierte bandsynchrone Arbeitsbereich wurde während der Abarbeitung überschritten.

- Ursache:** Die bandsynchrone Zielposition liegt nicht mehr im Bandbereich, d. h. der kommandierte Endpunkt, der synchronen Bewegung, hat den Bandbereich während der Abarbeitung verlassen.

- Lösung:**
- benötigte Bearbeitungszeit prüfen
 - ggf. Bandbereich vergrößern (siehe "TotalLength")
 - ggf. Verweildauer im bandsynchronen Bereich reduzieren
 - ggf. Bandgeschwindigkeit reduzieren
 - ggf. früher mit der Absynchronisierbewegung starten



Diagnose nur für RobotControl V2

F1299536, Anfangsdistanz in der Abarbeitung überschrittenAnzeige: **F1299536**

Achsgruppenfehler, System_Error

Die definierte bandsynchrone Anfangsdistanz (BeginLength) wurde während der Abarbeitung überschritten.

- Ursache:** Die bandsynchrone Zielposition hat die Anfangsdistanz (BeginLength) beim Aufsynchronisieren überschritten, d. h. der kommandierte Endpunkt, der synchronen Bewegung, hat den spätesten Zeitpunkt zum Aufsynchronisieren in der Abarbeitung verpasst.

- Lösung:**
- benötigte Bearbeitungszeit prüfen
 - ggf. spätesten Beginn nach hinten verlegen (siehe "BeginLength")
 - ggf. Bandgeschwindigkeit reduzieren
 - Ausführungs-/Verfahrzeiten zwischen Punktdefinition und Beginn des Aufsynchronisier-Kommandos prüfen
 - programmierten Punkt vor Ausführung des Aufsynchronisier-Kommandos mit aktuellem Bandwert korrelieren



Diagnose nur für Robot-Control V2

F12C0041, Protokolllänge überschritten bei Datei I/OAnzeige: **F12C0041**

Achsgruppenfehler, Access_Error

- Ursache:** Protokolllänge überschritten bei Datei I/O.

- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0042, Unbekannte Funktion bei Daten I/OAnzeige: **F12C0042**

Achsgruppenfehler, Access_Error

- Ursache:** Unbekannte Funktion bei Datei I/O.

- Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C0062, Unzulässiger Wert für Überschleiffaktor (R_PTP)

Anzeige: **F12C0062** Achsgruppenfehler, System_Error

Beim Setzen des Überschleiffaktors R_PTP ist ein Fehler aufgetreten.

Ursache: Der Überschleiffaktor R_PTP im RCL-Programm ist zu groß (>100% bzw. >1.0) oder negativ.

Die Achsparameter A-0-0230 der Pfad- und/oder Orientierungsachsen sind nicht korrekt.

Lösung: Den Wert von R_PTP im RCL-Programm überprüfen.

Die Parameter A-0-0230 der Pfad- und Orientierungsachsen überprüfen.



R_PTP wirkt bei PTP-Interpolation analog zum V_PTP als Faktor und bezieht sich auf die Überschleifdistanz im Parameter A-0-0230 der beteiligten Achsen

F12C0063, PTP mit ContSlope nicht erlaubt

Anzeige: **F12C0063** Achsgruppenfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: PTP-Bewegungen sind in Verbindung mit CONT_SLOPE nicht erlaubt.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

Eingänge der Kinematik-PLCOpen-Funktionsbausteine überprüfen.

F12C006C, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 3

Anzeige: **F12C006C** Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Es ist ein Fehler beim Systemhochlauf der Robot-Control aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0074, Verfahrbereichsgrenze einer Achse überschritten

Anzeige: **F12C0074** Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Istposition einer Achse hat die im Parameter "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv" oder "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" eingestellten Grenzwerte überschritten.

Lösung: Achse in den gültigen Bereich bewegen. Die eingestellten Positionsgrenzwerte gegebenenfalls überprüfen.

F12C007A, Tensorinterpolation, kein Hauptbereich

Anzeige: **F12C007A** Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Tensor-Interpolation: Die Eulerwinkel lassen sich nicht in den Hauptbereich transformieren.

Lösung: Bahn (Orientierung) ändern.

F12C007B, Tensorinterpolation, Winkel nicht berechenbar

Anzeige: **F12C007B** Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Tensor-Interpolation: Die Eulerwinkel lassen sich nicht berechnen.

Lösung: Bahn (Orientierung) ändern.

F12C007E, RK-Verfahren ohne Ref.-Pkt. nicht möglich

Anzeige: **F12C007E** Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Im RCL-Prozess soll eine Kinematik in Raumkoordinaten verfahren werden, die noch keine Referenzpunkte angefahren hat.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Über PHG-Mode 7.3.2 kann die Zeile des RCL-Programms und damit die zu referenzierende Kinematik gefunden werden.

F12C007F, Keine Vorschubfreigabe bei Bandsynchron

Anzeige: [F12C007F](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die bandsynchrone Kinematik wird durch RC-Eingangssignale von der SPS (z. B. Vorschub-Freigabe) an der Bewegung gehindert.

Lösung: Fehler im SPS-Programm (z. B. Endschalter, Lichtschranken).

F12C0083, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 5

Anzeige: [F12C0083](#) Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Es ist ein Fehler beim Systemhochlauf der Robot-Control aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0084, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 7

Anzeige: [F12C0084](#) Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Es ist ein Fehler beim Systemhochlauf der Robot-Control aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0085, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 9

Anzeige: [F12C0085](#) Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Es ist ein Fehler beim Systemhochlauf der Robot-Control aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0086, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 11

Anzeige: [F12C0086](#) Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Es ist ein Fehler beim Systemhochlauf der Robot-Control aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0087, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 13

Anzeige: [F12C0087](#) Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Es ist ein Fehler beim Systemhochlauf der Robot-Control aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0088, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 15

Anzeige: [F12C0088](#) Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Es ist ein Fehler beim Systemhochlauf der Robot-Control aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0089, Achsliste nicht korrekt

Anzeige: [F12C0089](#) Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Achsliste nicht korrekt.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C008A, Transformationsparameter passen nicht zum Robotertyp

Anzeige: [F12C008A](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Transformationsparameter einer angelegten Kinematik passen nicht zum Transformationsschema des eingestellten Robotertyps.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Lösung:** Die Transformationsparameter aller angelegten Kinematiken müssen angepasst werden.
- Die Anzahl und der Typ der angelegten Achsen (K-0-0008, Achskonfigurationsliste)
 - Die eingestellten Achslängen (K-0-0040, Transformation, Längen der Mechanik)
 - Die eingestellten Achskopplungen (K-0-0041, Transformation, Faktoren)
- Die Vorgaben zu den Transformationsparametern sind der Dokumentation des eingestellten Robotertyps zu entnehmen (K-0-0031, Transformationschema).
- Um die Parameter anzupassen, muss in Phase 2 geschaltet werden.

F12C008B, Trafofehler, Singuläres Gleichungssystem

Anzeige: [F12C008B](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Das in der Koordinatentransformation für schiefwinklige Portale auftretende Gleichungssystem ist singulär, dadurch ist die Rückwärtstransformation nicht berechenbar.

Lösung: Winkelabweichungen ändern, Kundendienst benachrichtigen, nur bei Robotertyp 14, 15, 16, 17 relevant.

F12C008C, MODE wird nicht -1

Anzeige: [F12C008C](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: *Schwerwiegender Fehler im Steuerungshochlauf.*

- Parameterfehler, z. B. CLOCK-STARTZEIT stimmt nicht mit den digitalen Antrieben überein,
- Antriebe haben keine Spannung,
- Übertragung über den CAN-Bus fehlerhaft,

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F12C0099, Bandsync: Endpunkt kann nicht erreicht werden

Anzeige: [F12C0099](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Die mit definierte Anfangsdistanz (BeginLength) wurde überschritten.

Ursache: Die bandsynchrone Aufsynchronisierungsposition (erster Verfahrbefehl nach SYNCHRON) überschreitet die späteste Anfangsdistanz (BeginLength).

- Lösung:**
- Benötigte Bearbeitungszeit prüfen,
 - ggf. spätester Beginn nach hinten verlegen (siehe "BeginLength"),
 - ggf. Bandgeschwindigkeit reduzieren,
 - Ausführungs-/Verfahrzeiten zwischen Punktdefinition und Beginn des SYNCHRON-Befehls prüfen,
 - programmierten Punkt vor Ausführung des SYNCHRON-Befehls mit aktuellem Bandwert korrelieren.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Für RobotControl V2 liegt hier ein anderes Verhalten als bei RobotControl V1 vor. Für RobotControl V2 wird diese Diagnose in der Satzvorbereitung ausgelöst. In der Satzvorbereitung findet eine statische Überprüfung der vom Anwender kommandierten Endpunkte statt. Liegt der vom Anwender kommandierte Endpunkt hinter der "BeginLength" (Anfangsdistanz), wird diese Diagnosemeldung ausgelöst.

Falls der kommandierte Endpunkt, mit der RobotControl V2, während der Abarbeitung den spätesten Zeitpunkt zum Aufsynchronisieren verpasst hat, wird die Diagnose "F1299536" ausgelöst.

F12C009A, Bandsync: Bandbereich überschritten

Anzeige: F12C009A

Achsgruppenfehler, System_Error

Der definierte bandsynchrone Arbeitsbereich wurde überschritten.

Ursache: Die bandsynchrone Zielposition liegt nicht mehr im Bandbereich.

- Lösung:**
- Benötigte Bearbeitungszeit prüfen,
 - ggf. Bandbereich vergrößern (siehe "FullLength"),
 - ggf. Verweildauer im bandsynchronen Bereich reduzieren,
 - ggf. Bandgeschwindigkeit reduzieren,
 - ggf. früher mit der Absynchronisierungsbewegung starten.



Für RobotControl V2 liegt hier ein anderes Verhalten als bei RobotControl V1 vor. Für RobotControl V2 wird diese Diagnose in der Satzvorbereitung ausgelöst. In der Satzvorbereitung findet eine statische Überprüfung der vom Anwender kommandierten Endpunkte statt. Liegt der vom Anwender kommandierte Endpunkt außerhalb des Bandbereichs, wird diese Diagnosemeldung ausgelöst.

Falls der kommandierte Endpunkt, mit der RobotControl V2, während der Abarbeitung den Bandbereich verlässt, wird die Diagnose "F1299535" ausgelöst.

F12C009B, Transformationslänge ist 0

Anzeige: F12C009B

Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Eine der Transformationslängen in Parameter "K-0-0040, Transformation, Längen der Mechanik" ist 0.

Lösung: In Phase 2 schalten, die Werte in K-0-0040 entsprechend der Transformationsdokumentation anpassen.

F12C00A3, Interpolationstyp für Verfahrbewegungen nicht angegeben

Anzeige: F12C00A3

Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: Interpolationstyp für Verfahrbewegung nicht angegeben.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C00A6, Watchdog abgelaufen

Anzeige: F12C00A6

Achsgruppenfehler, Access_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C00AA, Bandsync: Kinematik steht in singulärer Position

Anzeige: [F12C00AA](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Kinematik steht in singulärer Stellung..

Lösung: Kinematik im Einrichtbetrieb in gültigen Bereich fahren.
Programmierte Punkte und Bandposition prüfen.

F12C00AB, Kinematik steht in singulärer Position

Anzeige: [F12C00AB](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Kinematik steht in singulärer Stellung..

Lösung: Kinematik im Einrichtbetrieb in gültigen Bereich fahren. Programmierte Punkte überprüfen.

F12C00AD, Verfahrbereichgrenze MK erreicht

Anzeige: [F12C00AD](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Achse hat die definierten Softwareendschalter erreicht.

Lösung: Achse im Einrichtbetrieb in gültigen Bereich fahren. Programmierte Punkte überprüfen.

F12C00AE, Bandsync: Verfahrstanz zu spät aktiviert

Anzeige: [F12C00AE](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Ein bandsynchroner Satz wurde erst aktiv, nachdem das Band schon weiter war, als der im vorherigen bandsynchronen Verfahrstanz angegebene Bandwert. Dies tritt auf, wenn der Verfahrstanz zu spät aktiv wird.

Lösung: *Eingangsabfragen verzögern die Satzvorbereitung.*

- Viele Berechnungen, Schleifen.
- Höherprioritäre Prozesse, viele gleichprioritäre Prozesse.
- Zugriff auf belegte Ressourcen, z. B. Kinematik, Geräte.
- Zu geringe Zeit für die Satzvorbereitung, P5.

F12C00AF, Resultierende Achsgeschwindigkeit zu gross

Anzeige: [F12C00AF](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Achsgeschwindigkeit überschreitet bei einer Linearbewegung die in den Parametern "A-0-0032, Geschwindigkeitsgrenzwert, positiv", "A-0-0033, Geschwindigkeitsgrenzwert, negativ" oder "A-0-0034, Beschleunigungsgrenzwert, bipolar" definierten Grenzwerte.

Lösung: Programmierte Geschwindigkeiten der Linearbewegungen reduzieren. Gegebenenfalls die eingestellten Achsgrenzwerte überprüfen.

F12C00B0, Mehrdeutigkeit bei Bandsynchron

Anzeige: [F12C00B0](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Programmierter Punkt und Interpolationsrichtung stimmen nicht überein.

Lösung: Bandposition überprüfen.

F12C00B1, Mehrdeutigkeit bei Interpolation

Anzeige: [F12C00B1](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Programmierter Punkt und Interpolationsrichtung stimmen nicht überein.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C00B2, AUTO/HAND-Umschaltung nicht zulässigAnzeige: **F12C00B2**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Während des Verfahrens wurde die entsprechende Kinematik auf Handbetrieb umgeschaltet.

Lösung: Aktive Programme erst stoppen; dann auf Handbetrieb umschalten.

F12C00B4, Bandsync: 1. BS-Verfahrsatz zu spät aktiviertAnzeige: **F12C00B4**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der 1. bandsynchrone Satz wurde erst aktiv, nachdem das Band schon weiter war, als der im letzten Verfahrsatz vor Bandsynchron angegebene Bandwert.

Lösung: Programm wird zu spät gestartet.

Verfahrbewegungen dauern länger, weil Achsen nicht in Position sind.

Verfahrstrecke durch Endpunkt des letzten Programmes länger. Band fährt zu schnell.

F12C00B5, RoCo Watchdog 2: FehlerAnzeige: **F12C00B5**

Achsgruppenfehler, Access_Error

Ursache: RoCo Watchdog 2 - Fehler.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C00B6, Bandsync: Satzende zu spät erreichtAnzeige: **F12C00B6**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Das Ende eines bandsynchronen Satzes wurde nicht erreicht bis das Band weiter war, als der in diesem Verfahrsatz angegebene Bandwert.

Lösung:

- Zu steile Geometrie.
- Zu geringe programmierte Beschleunigungs-, bzw. Bremswerte.
- Zu lange Ruckbegrenzungszeiten bei sin 2 -Slope.
- Zu kurze Punktfolge.
- Bei der Überprüfung am Satzanfang war die Toleranzzeit, z. B. durch Retriggern, noch aktiv.

F12C0100, RoCo Watchdog FehlerAnzeige: **F12C0100**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: RoCo Watchdog Fehler.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0316, Datei leseoffenAnzeige: **F12C0316**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Datei ist noch offen.

Lösung: Der gewünschte Dateizugriff ist nur bei geschlossenen Dateien möglich.

F12C0317, Datei schreiboffenAnzeige: **F12C0317**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Fehler: Diese Datei ist bereits zum Schreiben geöffnet.

Lösung: Sie lesen aus einer Datei, die von einem anderen Prozess beschrieben wird.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C031A, Block nicht vorbelegt

Anzeige: [F12C031A](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Block nicht voll belegt.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F12C031D, Block nicht verkettet

Anzeige: [F12C031D](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Block nicht verkettet.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F12C0406, Unzulässige SPC_FCT

Anzeige: [F12C0406](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Es wurde eine SPZ_FKT aufgerufen, die nicht oder nicht mehr unterstützt wird.

Lösung: Überprüfen Sie bei der Deklaration der SPZ_FKT die Nummer der SPZ_FKT.

F12C0407, Falsche Parameter für SPC_FCT 53

Anzeige: [F12C0407](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Dieser Fehler tritt auf, wenn im RCL-Programm oder über Motion-Funktionsbausteine einer Kinematik mit einem Band falsch gearbeitet wurde.

Die Fehlermeldung hat folgende Ursachen bei Verwendung von RCL-Programmen:

- Es wurde im RCL-Programm das Schlüsselwort SYNCHRON mit der Bandart 4 verwendet, ohne dass vorher Spezialfunktion 53 aufgerufen wurde.
- Bei Aufruf der Spezialfunktion 53 wurde als Gesamtlänge des bandsynchronen Arbeitsbereichs ein Wert kleiner gleich 0 programmiert.
- Bei Aufruf der Spezialfunktion 53 wurde als Beginnlänge ein Wert kleiner gleich 0 programmiert.
- Bei Aufruf der Spezialfunktion 53 wurde als Beginnlänge ein Wert programmiert, der größer ist als die Gesamtlänge.
- Es wurde die Spezialfunktion 53 aufgerufen während die Kinematik synchron zu einem Band verfährt.

Die Fehlermeldung hat folgende Ursachen bei Verwendung von SPS Motion-Funktionsbausteinen der Kinematik:

- Es wurde ein Motion-Funktionsbaustein mit einem Bandwert aufgerufen, ohne dass vorher der Funktionsbaustein ML_SetBeltParameter verwendet wurde.
- Es wurde beim Funktionsbaustein ML_SetBeltParameter als FullLength ein Wert kleiner gleich 0 angegeben.
- Es wurde beim Funktionsbaustein ML_SetBeltParameter als BeginLength ein Wert kleiner gleich 0 angegeben.
- Es wurde beim Funktionsbaustein ML_SetBeltParameter als BeginLength ein Wert angegeben, der größer ist als der Wert der bei FullLength angegeben wurde.
- Es wurde der Funktionsbaustein ML_SetBeltParameter verwendet, obwohl die Kinematik synchron zu einem Band verfährt.

Die Fehlermeldung hat folgende allgemeine Ursachen:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Es existieren Punkte im bandsynchronen Arbeitsbereich, die nicht zwischen Raum- und Maschinenkoordinaten transformiert werden können.

F12C0408, Fehler bei Bandsynchron-EndeAnzeige: **F12C0408**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Bei der Erkennung des letzten bandsynchronen Verfahrssatzes ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: *Fehlerstelle SYNCHRON_END:*

- Es wurde kein letzter Verfahrssatz erkannt.

Fehlerstelle Verfahrssatz:

- Ein zweiter letzter Verfahrssatz wurde erkannt.

F12C0410, Unzulässige BeschleunigungAnzeige: **F12C0410**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Dieser Fehler tritt auf, wenn im RCL-Programm oder über Motion-Funktionsbausteine einer Kinematik ein unzulässiger Wert für die Beschleunigung oder Verzögerung programmiert wurde.

Programmierung	Zulässige Werte
RCL: A = x	$x \geq 1 \text{ mm/s}^2$
RCL: AFACTOR = x	$0,0001 \leq x \leq 1,2$
RCL: DFACTOR = x	$0,0001 \leq x \leq 1,2$
<i>SPS-Funktionsbausteine:</i> • MC_MoveLinearAbsolute.Acceleration := x • MC_MoveLinearRelative.Acceleration := x • MC_MoveCircularAbsolute.Acceleration := x	$x \geq 1 \text{ mm/s}^2$
<i>SPS-Funktionsbausteine:</i> • MC_MoveLinearAbsolute.Deceleration := x • MC_MoveLinearRelative.Deceleration := x • MC_MoveCircularAbsolute.Deceleration := x	$0,0001 \leq (x/\text{Acceleration}) \leq 1,2$
<i>SPS-Funktionsbausteine:</i> • MC_MoveDirectAbsolute.Acceleration := x • MC_MoveDirectAbsolute.Deceleration := x	$0,01\% \leq x \leq 120\%$

Tab. 3-3: Zulässige Werte für die Beschleunigung oder Verzögerung einer Kinematik

F12C041A, ProzessfehlerAnzeige: **F12C041A**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Prozess-Fehler.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F12C041B, Prozess existiert bereitsAnzeige: **F12C041B**

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Ein bereits existierender Prozess wird ein zweites Mal gestartet.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C041C, Unzulässige Verfahrzeit

Anzeige: **F12C041C**

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Die programmierte Verfahrzeit T ist negativ oder gleich null.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C041D, Unzulässige Geschwindigkeit

Anzeige: **F12C041D**

Achsruppenfehler, System_Error

Dieser Fehler tritt auf, wenn im RCL-Programm oder über Motion-Funktionsbausteine einer Kinematik ein unzulässiger Wert für die Geschwindigkeit programmiert wurde.

Programmierung	Zulässige Werte
RCL: V = x	$x \geq 1 \text{ mm/s}$
RCL: V_PTP = x	$0\% \leq x \leq 100\%$
RCL: VFACTOR = x	$0,0001 \leq x \leq 6.0000$
SPS-Funktionsbausteine: - MC_MoveLinearAbsolute.Velocity := x - MC_MoveLinearRelative.Velocity := x - MC_MoveCircularAbsolute.Velocity := x	$x \geq 1 \text{ mm/s}$
SPS-Funktionsbausteine: MC_MoveDirectAbsolute.Velocity := x	$0\% \leq x \leq 100\%$

Tab. 3-4: Zulässige Werte für die Geschwindigkeit einer Kinematik

F12C041E, Unzulässiger Ruck

Anzeige: **F12C041E**

Achsruppenfehler, System_Error

Dieser Fehler tritt auf, wenn im RCL-Programm oder über Motion-Funktionsbausteine einer Kinematik ein unzulässiger Wert für den Ruck programmiert wurde.

Programmierung	Zulässige Werte
RCL: J = x	$x > 0 \text{ mm/s}^3$
SPS-Funktionsbausteine: - MC_MoveLinearAbsolute.Jerk := x - MC_MoveLinearRelative.Jerk := x - MC_MoveCircularAbsolute.Jerk := x	$x > 0 \text{ mm/s}^3$

Tab. 3-5: Zulässige Werte für den Ruck einer Kinematik

F12C041F, Anwender-Speicher voll

Anzeige: **F12C041F**

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Kein Platz mehr im Anwenderspeicher.

Lösung: Nicht benötigte Dateien aus dem Speicher löschen.

F12C0420, WRITE_BEGIN fehlt

Anzeige: **F12C0420**

Achsruppenfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Es wurde ein WRITE-Befehl programmiert, ohne zuvor die Datei durch WRITE_BEGIN zu öffnen.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0421, Datei zu oft geöffnet

Anzeige: [F12C0421](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Datei mehr als 127 mal zum Lesen geöffnet.

Lösung: RCL-Programm und/oder vorherige Bedienung überprüfen.

F12C0422, Datei noch geöffnet

Anzeige: [F12C0422](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Wird auch benutzt, wenn in RCL/ Dateien-E/A eine lesegeöffnete Datei beschrieben werden soll. In diesem Fall ist die Datei mit dem CLOSE-Befehl zu schließen.

Lösung: RCL-Programm und/oder vorherige Bedienung überprüfen.

F12C0423, Unzulässiger Dateiname

Anzeige: [F12C0423](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Dateiname in einer ASSIGN-Anweisung ist länger als 8 Zeichen oder enthält unzulässige Zeichen.

Lösung: ASSIGN-Anweisung in RCL-Programm überprüfen.

F12C0424, Datei-Ende erreicht bei READ

Anzeige: [F12C0424](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Es wird zu oft gelesen.

Abhilfe: RCL-Programm überprüfen.

FILE_END-Anweisung benutzen.

F12C0426, DAT-Datei fehlt

Anzeige: [F12C0426](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Angesprochene Datei ist nicht vorhanden, falscher Name.

Lösung: RCL-Programm überprüfen,
Speicherinhalt überprüfen.

F12C0427, Lesezugriff auf eine schreibgeöffnete Datei

Anzeige: [F12C0427](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Lesezugriff auf eine zum Schreiben geöffnete Datei.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0428, READ_BEGIN fehlt

Anzeige: [F12C0428](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Es wurde ein READ-Befehl programmiert, ohne zuvor die Datei durch READ_BEGIN zu öffnen.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C042A, WCSYST/TOOLS.DAT fehlt

Anzeige: [F12C042A](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Keine Werkstückdatei "WCSYST.DAT" bzw. keine Werkzeugdatei "TOOLS.DAT" im Speicher vorhanden.

Lösung: Die Dateien wurden noch nicht auf die Steuerung übertragen. Sie befinden sich im IndraWorks-Projekt unter dem "Robot"-Knoten im Verzeichnis "Globale Daten" und können von dort auf die MLC abgelegt werden.

F12C042B, WCSYST/TOOLS-Name fehlt

Anzeige: **F12C042B**

Achsrgruppenfehler, System_Error

Es wird ein Koordinatensystem aktiviert, welches nicht in der WCSYST.DAT bzw. der TOOLS.DAT definiert ist oder es liegt ein Schreibfehler beim Namensbegriff im Anwenderprogramm vor.

Die zu überprüfenden "DAT"-Dateien befinden sich im IndraWorks-Projekt unter dem "Robot"-Knoten im Verzeichnis "Globale Daten".

F12C042D, Parameter für ext. Unterprogramm fehlerhaft

Anzeige: **F12C042D**

Achsrgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Übergabeparameter passen nicht zu den deklarierten Platzhaltern des externen Unterprogramms.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C042E, Falsche Parameter-Anzahl für ext. Unterprogramm

Anzeige: **F12C042E**

Achsrgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Anzahl der Übergabeparameter passt nicht zu den deklarierten Parametern des externen Unterprogramms.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C042F, Falscher Parameter-Typ für ext. Unterprogramm

Anzeige: **F12C042F**

Achsrgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der übergebene Parameter hat einen anderen Typ als der im externen Unterprogramm deklarierte Platzhalter.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0430, Falsche Parameterdeklaration für ext. Unterprogramm

Anzeige: **F12C0430**

Achsrgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Parameterdeklaration im Haupt- und Unterprogramm (Wert/ Variable) passen nicht zusammen.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0431, Programm mit Parametern

Anzeige: **F12C0431**

Achsrgruppenfehler, System_Error

Ursache: Es wurde ein externes UP (mit Parametern) als Hauptprogramm gestartet.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0432, Überlauf INTEGER-Variable

Anzeige: **F12C0432**

Achsrgruppenfehler, System_Error

Ursache: Ergebnis der Wandlung entspricht nicht dem zulässigen Format für INT-Variable $[-2^{31}$ bis $+2^{31}-1]$.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C0433, Arbeitsraumverletzung

- Anzeige: [F12C0433](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Eine Verfahrenweisung verletzt die konfigurierten Schutzzonen.
- Lösung:** Überprüfen Sie die Verfahrenweisungen und die Konfiguration der Schutzzonen in den Parametern K-0-0155, K-0-0156/ K-0-0157 bis K-0-0219.

F12C0435, Unzulässiger Parameter bei ext. Unterprogramm

- Anzeige: [F12C0435](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Im RCL-Programm wurde eine Dateivariablen, ein Feld oder eine E/A-Variable als Parameter an ein externes Programm übergeben.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C0436, Format, Fehler in DAT-Datei

- Anzeige: [F12C0436](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Typ der zu lesenden Variablen stimmt nicht mit dem Format in der Datei überein.
- Lösung:** RCL-Programm und dat-Datei überprüfen.

F12C0437, SUB-Prozess stoppt eigenen Hauptprozess

- Anzeige: [F12C0437](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Ein Hauptprozess hat einen Subprozess gestartet (PARALLEL, PARALLEL_END). In diesem wird dann versucht den Hauptprozess mit STOP zu stoppen.
- Lösung:** RCL-Programm(e) überprüfen.

F12C0438, Division durch Null im RCL-Programm

- Anzeige: [F12C0438](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Division durch Null z. B. nicht vorbesetzte RCL-Variablen.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C0439, Wurzel mit negativem Argument im RCL-Programm

- Anzeige: [F12C0439](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Im RCL-Programm wird die Wurzel aus einer negativen Zahl gezogen.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C043A, PTP bei bandsynchroner Bewegung

- Anzeige: [F12C043A](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** PTP-Bewegung bei aktivem BANDSYNCHRON programmiert.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C043C, Punkt nicht erreichbar

- Anzeige: [F12C043C](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Punkt kann mit der aktuellen Armigkeit nicht angefahren werden.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C043D, Falsche PKT-Datei

- Anzeige: [F12C043D](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** pkt-Datei und ird-Datei passen nicht zusammen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Eventuell wurde beim Übersetzen und erneutem Laden nur die ird-Datei geladen, d. h. pkt- und ird-Datei haben unterschiedliches Datum (Dateien-nung).

F12C043F, Unzulässiger Ausgang

Anzeige: [F12C043F](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Kanal-Nr. des programmierten Ausgangs ist nicht zulässig.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0440, Unzulässiger Eingang

Anzeige: [F12C0440](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Kanal-Nr. des programmierten Eingangs ist nicht zulässig.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0441, Reserviert

Anzeige: [F12C0441](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Diese Diagnosenummer ist reserviert.

F12C0442, Punkt nicht transformierbar

Anzeige: [F12C0442](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: IRD-Prog im RCL-Programm soll ein MK-POINT in einen POINT, bzw. umgekehrt transferiert werden. Dieser ist nicht transferierbar.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0444, Datei existiert nicht

Anzeige: [F12C0444](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Datei(en) nicht im Speicher, Fehler beim Übersetzen.

Lösung: Listen des aktuellen Speicherinhalts.

F12C0445, Negative Verweilzeit

Anzeige: [F12C0445](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: RCL-Variable falsch bestimmt.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0447, Fehler im IRD-Programm

Anzeige: [F12C0447](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Falscher IRDATA-Kode durch Fehler im Übersetzer, Sicherheitsüberwachung.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F12C0448, IRD-Stack-Überlauf

Anzeige: [F12C0448](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: z. B. rekursive UP-Aufrufe.

Lösung: Unterprogramm-Schachtelung im RCL-Programm überprüfen.

F12C0449, IRD-Stack-Untergrenze

Anzeige: [F12C0449](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Systembedingter Fehler, Sicherheitsüberwachung.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C044A, Falsche AchsanzahlAnzeige: **F12C044A** Achsgruppenfehler, System_Error**Ursache:** Im RCL-Programm wurde eine ungültige Achsanzahl definiert.**Lösung:** Anweisungen im RCL-Programm überprüfen. Gegebenenfalls mit Kinematik-Konfiguration angleichen.**F12C044B, Feldgrenze Überlauf**Anzeige: **F12C044B** Achsgruppenfehler, System_Error**Ursache:** Index-Berechnung falsch oder Indizes nicht vorbesetzt.**Lösung:** RCL-Programm überprüfen.**F12C044C, Programmname zu lang**Anzeige: **F12C044C** Achsgruppenfehler, System_Error**Ursache:** Im RCL-Programm verwendete Dateinamen oder Programmnamen sind zu lang oder enthalten unzulässige Zeichen.**Lösung:** RCL-Programm überprüfen.**F12C044D, IRD-Ausbaustufe nicht aktiv**Anzeige: **F12C044D** Achsgruppenfehler, System_Error**Ursache:** Es wurde eine nicht erlaubte RCL-Funktion verwendet.**Lösung:** RCL-Programm überprüfen. Erlaubte Ausbaustufen ermitteln.**F12C044E, Keine PKT-Datei**Anzeige: **F12C044E** Achsgruppenfehler, System_Error**Ursache:** Punktedatei nicht geladen oder gelöscht.**Lösung:** Aktuellen Speicherinhalt auflisten.**F12C044F, Punkt nicht definiert**Anzeige: **F12C044F** Achsgruppenfehler, System_Error**Ursache:** Es wird ein nicht definierter Punkt angesprochen.**Lösung:** Punktedatei überprüfen, Punkt definieren/teachen.**F12C0451, Keine Punkte in PKT-Datei**Anzeige: **F12C0451** Achsgruppenfehler, System_Error**Ursache:** Punkte-Datei ist leer.**Lösung:** Punkte-Datei überprüfen.**F12C0453, Unterbrechung unzulässig wegen Bandsynchron**Anzeige: **F12C0453** Achsgruppenfehler, System_Error**Ursache:** Im RCL-Testsystem wurde eine Unterbrechung erreicht, während eine Bandsynchronisation aktiv war.**Lösung:** Keine Unterbrechungen in den SYNCHRON-Abschnitt setzen oder mit Bandsimulation BAND_SIM_RCE arbeiten.**F12C0454, Reserviert**Anzeige: **F12C0454** Achsgruppenfehler, System_Error

Diese Diagnosenummer ist reserviert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C0455, Bandsynchronisation nicht aktivierbar

Anzeige: [F12C0455](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Verschiebebefehl oder Kreisinterpolation als nächster Verfahrssatz nach BELTSYNCHRON.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0457, Unzulässige Dezimalzahl

Anzeige: [F12C0457](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Zahl liegt nicht im zulässigen Bereich, $1,175 \cdot 10^{-38}$ bis $3,403 \cdot 10^{38}$.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0458, Datei-Sequentialisierung nicht möglich

Anzeige: [F12C0458](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Zu wenig Platz im Speicher.

Lösung: Eventuell nicht benötigte Dateien im Speicher löschen oder durch Rücksetzen Lücken entfernen.

F12C045A, Falsche Version des RCL-Übersetzers

Anzeige: [F12C045A](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Aktueller Übersetzer in Steuerung und PG sind unterschiedlich.

Lösung: Vorhandene Programme nochmals übersetzen.

F12C045C, Startpunkt zu nahe am Zwischenpunkt

Anzeige: [F12C045C](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der programmierte Startpunkt liegt bei Kreisinterpolation zu nahe am Zwischenpunkt.

Lösung: Programmkorrektur, Kreispunkte überprüfen.

F12C045D, Startpunkt zu nahe am Endpunkt

Anzeige: [F12C045D](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der programmierte Startpunkt liegt bei Kreisinterpolation zu nahe am Endpunkt.

Lösung: Programmkorrektur, Kreispunkte überprüfen.

F12C045E, Kreisradius ist zu klein

Anzeige: [F12C045E](#)

Achsgruppenfehler, Other_Error

Ursache: Der Radius für die Kreisberechnung ist zu klein.

Lösung: Wählen Sie die Punkte für die Kreisberechnung so, dass ein größerer Radius entsteht.

F12C045F, Nur positive Geschwindigkeit zulässig

Anzeige: [F12C045F](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Negative Geschwindigkeit bei Kreisinterpolation.

Lösung: RCL-Programm überprüfen.

F12C0460, Keine Band-Option

Anzeige: [F12C0460](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der Inkremental-Eingang ist nicht aktiviert, Option.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Geldwerte Option,
kann durch den Kundendienst aktiviert werden.

F12C0462, Zwischenpunkt zu nahe am Endpunkt

Anzeige: [F12C0462](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Bei Kreisinterpolation liegt der Zwischenpunkt zu nahe am Endpunkt.

Lösung: Kreispunkte im Programm überprüfen.

F12C0463, Start-, Zwischen- und Endpunkt auf Gerade

Anzeige: [F12C0463](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Start- und Zwischenpunkt dürfen mit dem Endpunkt keine Gerade bilden.

Lösung: Kreispunkte im Programm überprüfen.

F12C0464, Start-, Zwischen- und Endpunkt zu nahe zusammen

Anzeige: [F12C0464](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Punkte liegen bei der Kreisinterpolation zu nahe zusammen.

Lösung: Kreispunkte im Programm überprüfen.

F12C0466, Ungültige Kinematiknummer

Anzeige: [F12C0466](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Im RCL-Programm wurde eine ungültige Kinematiknummer angegeben.

Lösung: Überprüfung des RCL-Programms.

F12C0467, GLOBAL-Datei fehlt

Anzeige: [F12C0467](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Im Programm werden globale Variablen benutzt. Die zugehörige GLOBAL-Datei ist nicht vorhanden.

Lösung: GLOBAL-Datei nachladen.

F12C0468, GLOBAL COMMON ID

Anzeige: [F12C0468](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die GLOBAL-Datei wurde zu einem späteren Zeitpunkt übersetzt als die importierende Datei.

Lösung: Zuerst die GLOBAL-Datei, danach alle zu importierende Dateien übersetzen.

F12C0469, Zwei GLOBAL-Dateien

Anzeige: [F12C0469](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Es werden globale Variable aus zwei GLOBAL-Datei benutzt.

Lösung: Alle globalen Daten in einer Datei exportieren.

F12C046A, BNR-Datei fehlt

Anzeige: [F12C046A](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Die Binär-Datei auf die der Lese- oder Schreibbefehl ausgeführt wurde, existiert nicht (mehr).

F12C046C, Option GLOBAL-Datei ist nicht aktiviert

Anzeige: [F12C046C](#) Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Ausbaustufe 'Globale Daten' ist nicht aktiviert, Option.

Lösung: Geldwerte Option,

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

kann durch den Kundendienst aktiviert werden.

F12C046D, MOVE FILE, Falsche Versions-Kennung

Anzeige: [F12C046D](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Der Parameter 5 im Dateikopf ist falsch.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen, siehe Hinweis am Anfang des Kapitels.

F12C046E, MOVE FILE, Falsche Achsanzahl

Anzeige: [F12C046E](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Der Parameter 4 im Dateikopf ist falsch.

Lösung: Achsanzahl im MPP stimmt nicht mit Achsanzahl der Datei überein.

F12C046F, MOVE FILE, Lesezeiger

Anzeige: [F12C046F](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Der Lesezeiger der bnr-Datei wurde im Leseanfangbefehl nicht korrekt positioniert.

Lösung: READ_BEGIN überprüfen.

F12C0470, MOVE FILE, Zeitbasis

Anzeige: [F12C0470](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Parameter 3 im Dateikopf falsch.

Lösung: Die im P5 eingestellte Interpolationszeit (Clockzeit) stimmt nicht mit der Zeitbasis der bnr-Datei überein.

F12C0471, MOVE FILE, IP-LR-Basis

Anzeige: [F12C0471](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Parameter 2 im Dateikopf falsch.

Lösung: Der Spezialfunktionsparameter BASIS der SPZ_FKT 45 (FAHRE_DATEI) stimmt nicht mit der IP-LR-Basis der bnr-Datei überein.

F12C0472, MOVE FILE, Formatfehler

Anzeige: [F12C0472](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Der Lesezeiger der bnr-Datei zeigt auf einen Wert, der keine Gleitkommazahl im IEEE-Format darstellt.

Lösung: READ_BEGIN-Befehl prüfen,
bnr-Datei prüfen.

F12C0473, MOVE FILE, MODULO_FLAG nicht besetzt

Anzeige: [F12C0473](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Ursache: Der Spezialfunktionsparameter @MODULO_FLAG wurde im RCL-Programm nicht besetzt.

Lösung: Vor Aufruf der SPZ_FKT 45 muss der Parameter @MODULO_FLAG im RCL-Programm vorbesetzt sein.

F12C0474, Reserviert

Anzeige: [F12C0474](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Diese Diagnosenummer ist reserviert.

F12C0475, Keine Positionierungsachse definiert

Anzeige: [F12C0475](#)

Achsruppenfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Es ist keine Positionierungsachse definiert worden.
- Lösung:** Überprüfung der Achs/Kinematik-Zuordnung im Kinematik-Wizard, besonders, wenn es sich um eine benutzerdefinierte Kinematik handelt.
- Zusätzlich sollte der Inhalt des Parameters "K-0-0008, Achskonfigurationsliste" überprüft werden.
- Ebenso sollte im Zusammenhang mit der Nutzung des Werkstückkoordinatensystems sichergestellt sein, dass der Inhalt des Parameters "K-0-0043, Werkstückkoordinatenzuordnungsliste" richtig ist..

F12C0476, Reserviert

- Anzeige: **F12C0476** Achsgruppenfehler, System_Error
Diese Diagnosenummer ist reserviert.

F12C0477, Ungültige Achskonfiguration

- Anzeige: **F12C0477** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Die Achskonfiguration enthält ungültige Werte.
- Lösung:** "K-0-0008 Achskonfigurationsliste" überprüfen.

F12C0478, Arm ein-/ausgefahren

- Anzeige: **F12C0478** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Scara-Transformation: Der Arm ist komplett eingeklappt, bzw. ausgestreckt.
- Lösung:** Im Handbetrieb in gültigen Bereich fahren.

F12C0479, WC-Nullpunkt singulär

- Anzeige: **F12C0479** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Ein Punkt kann durch die Transformation nicht eindeutig transformiert werden (Singularität).
- Lösung:** Überprüfen Sie das Bewegungsprogramm und passen Sie es ggfs. an.

F12C047A, Zu nahe am Stativ

- Anzeige: **F12C047A** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Scara-Transformation: Kollisionsgefahr.
- Lösung:** Im Handbetrieb in gültigen Bereich fahren.

F12C047C, Ungültiger TOOL-Wert

- Anzeige: **F12C047C** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Nur bei RTYP= 2, wenn der Master/Slave-Kopplungsfaktor über den RCL-Befehl 'Werkzeug' verändert wird.
- Lösung:** Die über "TOOL" kodierte Slave-Nummer ist falsch. RCL-Programm überprüfen.

F12C047D, Falsche Bandrichtung programmiert

- Anzeige: **F12C047D** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Der in SPZ_FKT 21 (Band_Art) programmierte Bandwert entspricht nicht der vorgegebenen Richtung.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C047E, Unzulässige Band-Art/Band-Toleranz

- Anzeige: **F12C047E** Achsgruppenfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Beim Aufruf der SPZ_FKT 21 wurde eine unzulässige Bandart oder eine unzulässige Bandtoleranz programmiert.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C047F, Band-Distanz ist Null

Anzeige: [F12C047F](#) Achsgruppenfehler, System_Error

- Ursache:** Bei Bandsynchronisation ohne bandparallele Verfahrensmöglichkeit (Bandart 2) ist die Bandkoordinate zweier aufeinander folgender Verfahrpunkte identisch.
- Lösung:** Eine Banddistanz ungleich Null programmieren.

F12C0480, Punkt ist ungültig

Anzeige: [F12C0480](#) Achsgruppenfehler, System_Error

- Ursache:** Mit der SPZ_FKT 31, lesen von Sollwerten aus dem Ringspeicher, wird auf einen Puffer zugegriffen, der noch keinen gültigen Punkt enthält.
- Lösung:** In SPZ_FKT 30, Abspeicherung von Sollwerten ausschalten, liefert der Parameter ANZ_PUNKTE die Anzahl bisher abgespeicherter Punkte.
Für SPZ_FKT 31 einen entsprechenden Index wählen.

F12C0481, Unzulässiges Mess-System

Anzeige: [F12C0481](#) Achsgruppenfehler, System_Error

- Ursache:** In der SPZ_FKT 29 (=Abspeicherung von Sollwerten einschalten) wurde eine falsche Messsystemnummer programmiert.
- Lösung:** Die maximal zulässige Messsystemnummer ergibt sich aus
 $MS\_NR\_max = \text{Anzahl aller Achsen} + \text{Anzahl aller Bänder}$.

F12C0482, Unzulässige Bandnummer

Anzeige: [F12C0482](#) Achsgruppenfehler, System_Error

- Ursache:** Ein Band mit der in SPZ_FKT 15, 21, 28, 51, 52, 54 oder 55 angegebenen Nummer ist nicht vorhanden.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C0483, In WC nicht zulässig

Anzeige: [F12C0483](#) Achsgruppenfehler, System_Error

- Ursache:** Bei Aufruf von SPZ_FKT 27 (Rk_Hauptber) ist die entsprechende Kinematik nicht in MK.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C0484, Unzulässige Kinematiknummer

Anzeige: [F12C0484](#) Achsgruppenfehler, System_Error

- Ursache:** Falscher Kinematik-Parameter in der SPZ_FKT 3, 27, 29.
- Lösung:** Im RCL-Programm die Parameter der SPZ_FKT überprüfen.

F12C0485, PPA/EAL: Unzulässige Funktionsnummer

Anzeige: [F12C0485](#) Achsgruppenfehler, System_Error

- Ursache:** Bei SPZ_FKT 1 oder 2 (PPA-EA-Logik) ist eine unzulässige Funktionsnummer programmiert.
Zulässig sind nur Werte von 1 bis 16.
- Lösung:** 1. Übergabeparameter der SPZ_FKT 1 oder 2 im RCL-Programm überprüfen, siehe RCL-Programmieranleitung.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C0486, SPC_FCT 1, Unzulässige Kinematiknummer

- Anzeige: [F12C0486](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Bei der Programmierung der SPC_FCT 1, Positionsgenaueres Schalten digitaler Ausgänge auf der Bahn, ist eine unzulässige Kinematiknummer übergeben worden.
- Lösung:** Übergabeparameter der SPC_FCT 1 im RCL-Programm überprüfen (siehe RCL-Programmieranleitung).

F12C0487, PPA/EAL: Unzulässige Koordinate

- Anzeige: [F12C0487](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Bei SPZ_FKT 1 oder 2 (PPA-/EA-Logik) ist eine unzulässige Koordinate programmiert.
- Lösung:** Übergabeparameter der SPZ_FKT 1 oder 2 im RCL-Programm überprüfen, siehe RCL-Programmieranleitung.

F12C0488, PPA: Unzulässiger Parameterwert

- Anzeige: [F12C0488](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Falscher Parameterwert in SPZ_FKT 2, zulässige Werte 0 bis 255.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C048F, PPA/EAL: Unzulässige Funktionsnummer

- Anzeige: [F12C048F](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Unzulässige Funktionsnummer bei SPZ_FKT 1 oder 2 programmiert.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C0490, Funktionsnummer

- Anzeige: [F12C0490](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** kein Fehlertext.
- Lösung:** Undokumentiert in Datenbank lassen.

F12C0492, Unzulässige SPS-Prozessnummer

- Anzeige: [F12C0492](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Im RCL-Programm wurde das Standardunterprogramm SPS_PROZESS (Proz_Nr), bzw. SPS_ZEIT(Task_Nr) mit einer unzulässigen Proz_Nr (Task_Nr) aufgerufen.
- Lösung:** Zulässige Proz_Nr: 1 bis 128, SPS-Programmbaustein.
Zulässige Task_Nr 1 bis 8, SPS-Zeitbaustein.

F12C0493, Unzulässiger Zeitwert

- Anzeige: [F12C0493](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Falscher Zeitwert in Funktion START_SPS_ZEIT programmiert.
Gültiger Bereich: 0.01 bis 655.35.
- Lösung:** RCL-Programm überprüfen.

F12C0494, Min.-Wert größer Max.-Wert

- Anzeige: [F12C0494](#) Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Wert des Übergabeparameters 2 oder 3 der SPZ_FKT 52 BAND_PTP_FAK ist falsch.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Übergabeparameter 2 und 3 der SPZ_FKT 52 BAND_PTP_FAK im RCL-Programm überprüfen.

F12C0495, Fehler bei Exception-Prozess-Start

Anzeige: [F12C0495](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Fehler bei Exception-Prozess-Start.

Der in der Spezialfunktion 47 (EXC_DEFINE) programmierte Exception-Prozess konnte nicht gestartet werden.

Lösung: Exception Handling-Fehler.

Fehler-Zusatz "EXC - Nr.:" gibt die Nummer (1..32) der Exception an, die nicht behandelt werden kann.

Mögliche Ursachen sind z.B:

- IRD-Datei des Exception-Prozesses wurde nicht in die Steuerung geladen
- Tippfehler im Dateinamen (Parameter EXC_PR_NAME in Spz_Fkt EXC_DEFINE)
- etc..

F12C0497, Arbeitsraum-Nummer

Anzeige: [F12C0497](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Arbeitsraum-Nummer.

Lösung: Undokumentiert in Datenbank lassen.

F12C0498, Transformation in der SPS wurde nicht angemeldet

Anzeige: [F12C0498](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Transformationsfunktionen in der SPS sind der Firmware nicht bekannt.

Lösung: Den Funktionsbaustein MC_SetKinTransform ausführen, um die benutzerdefinierte Transformation im System anzumelden.

Siehe auch Interface MC_KIN_REF.

F12C0499, Benutzerdefinierter Transformationsfehler in der SPS

Anzeige: [F12C0499](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Eine der Transformationsfunktionen in der SPS gibt einen negativen Wert zurück.

Lösung: Transformationen im SPS-Programm überprüfen (siehe auch Beschreibung "Trafo in der SPS").

F12C049A, Interner Fehler bei Transformation in der SPS

Anzeige: [F12C049A](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Es ist ein interner Fehler aufgetreten.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F12C0600, Ungültige Operation beim SPS-Funktionsaufruf

Anzeige: [F12C0600](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: In einer Transformationsfunktion in der SPS wurde eine ungültige Operation durchgeführt.

Lösung: Transformation im SPS-Programm überprüfen (siehe auch Benutzerdefinierte Transformation bzw. Erweiterte benutzerdefinierte Transformation).

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Rexroth IndraMotion MLC 1xVRS, Robot-Control V2, Kap. Transformations-
schemen, DOK-MLC***-ROCO****V1x-RE01-DE-P

F12C0601, Denormalisierte Zahl beim SPS-Funktionsaufruf

- Anzeige: **F12C0601** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** In einer Transformationsfunktion in der SPS wurde mit einer denormalisierten Zahl gerechnet.
- Lösung:** Transformationen im SPS-Programm überprüfen (siehe auch Beschreibung "Transformation, SPS").

F12C0602, Division durch Null beim SPS-Funktionsaufruf

- Anzeige: **F12C0602** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** In einer Transformationsfunktion in der SPS wurde durch Null dividiert.
- Lösung:** Transformationen im SPS-Programm überprüfen (siehe auch Beschreibung "Transformation, SPS").

F12C0603, Überlauf beim SPS-Funktionsaufruf

- Anzeige: **F12C0603** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** In einer Transformationsfunktion in der SPS wurde ein Überlauf verursacht.
- Lösung:** Transformationen im SPS-Programm überprüfen (siehe auch Beschreibung "Transformation, SPS").

F12C0604, Unterlauf beim SPS-Funktionsaufruf

- Anzeige: **F12C0604** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** In einer Transformationsfunktion in der SPS wurde ein Unterlauf verursacht.
- Lösung:** Transformationen im SPS-Programm überprüfen (siehe auch Beschreibung "Transformation, SPS").

F12C0605, Genauigkeitsfehler beim SPS-Funktionsaufruf

- Anzeige: **F12C0605** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** In einer Transformationsfunktion in der SPS ist ein Genauigkeitsfehler aufgetreten.
- Lösung:** Transformationen im SPS-Programm überprüfen (siehe auch Beschreibung "Transformation, SPS").

F12C0606, NAN beim SPS-Funktionsaufruf

- Anzeige: **F12C0606** Achsgruppenfehler, System_Error
- Ursache:** Bei der Vorwärts- oder Rückwärtstransformation einer Transformation in der SPS wurde als Ergebnis NAN zurückgegeben
- Lösung:** Überprüfen Sie die Transformation.

F12C0822, Achse beim Tippen nicht referenziert

- Anzeige: **F12C0822** Achsgruppenfehler, INPUT_RANGGE_ERROR
- Ursache:** Es wird versucht eine Kinematik per Tippen zu verfahren, bei der eine Achse nicht referenziert ist.
- Lösung:** Referenzieren Sie alle Achsen der Kinematik.

F12C0876, Transformation mathematisch nicht lösbar

- Anzeige: **F12C0876** Achsgruppenfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Die Transformation ist mathematisch nicht lösbar.

Lösung: Bitte überprüfen Sie die Parametrisierung der Kinematik.

F12C0877, Verfahrbereich Handachse überschritten

Anzeige: [F12C0877](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der in den Bandkopplungsfaktoren vorgegebene Verfahrbereich der Handachsen ist überschritten.

Lösung: Bitte überprüfen Sie die Parametrisierung der Kinematik.

F12C0878, Verfahrbereich Orientierungsachse überschritten

Anzeige: [F12C0878](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der Verfahrbereich der Orientierungsachsen ist überschritten.

Lösung: Bitte überprüfen Sie die Parametrisierung der Kinematik.

F12C0879, Mathematischer Arbeitsbereich überschritten

Anzeige: [F12C0879](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der mathematische Arbeitsbereich ist überschritten.

Lösung: Bitte überprüfen Sie die Parametrisierung der Kinematik.

F12C087A, Singularität der Kinematik

Anzeige: [F12C087A](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Singularität der Kinematik.

Lösung: Bitte überprüfen Sie die Parametrisierung der Kinematik.

F12C087B, Mathematischer Arbeitsbereich überschritten

Anzeige: [F12C087B](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der mathematische Arbeitsbereich ist überschritten.

Lösung: Bitte überprüfen Sie die Parametrisierung der Kinematik.

F12C087C, Iteration divergent

Anzeige: [F12C087C](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Die Iteration ist divergent.

Lösung: Bitte überprüfen Sie die Parametrisierung der Kinematik.

F12C087D, COS singulär

Anzeige: [F12C087D](#)

Achsgruppenfehler, System_Error

Ursache: Der mathematische Arbeitsbereich ist überschritten.

Lösung: Bitte überprüfen Sie die Parametrisierung der Kinematik.

F12C0881, Antriebe EIN unzulässig

Anzeige: [F12C0881](#)

Achsgruppenfehler, Other_Error

Ursache: "Antriebe EIN" unzulässig.

F12C0883, Leistungsverlust einer Kinematikachse

Anzeige: [F12C0883](#)

Achsgruppenfehler, Other_Error

Ursache: Während des Betriebs der Kinematik ist mindestens eine der Kinematikachsen nun ohne Leistung.

Auswirkung: Die Kinematik schaltet in den Zustand "Errorstop".

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Lösung:**
1. Behebung der Fehlerursachen.
 2. Zurücksetzen des Fehlerzustands.
 3. Hinzufügen der ausgefallenen Kinematikachsen.

F12C0885, Arbeitsraum überschritten

- Anzeige: [F12C0885](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Eine Verfahrenweisung verletzt die konfigurierten Software-Endschalter für die Maschinen-Koordinaten.
- Lösung:** Überprüfen Sie die Verfahrenweisung und die Konfiguration der Software-Endschalter für Maschinen-Koordinaten in den Parametern K-0-0005 und K-0-0006 bzw. im Dialog Bewegungsgrenzwerte.
- Rexroth IndraMotion MLC 1xVRS, Robot-Control V2, Kap. Oberflächenfunktionen/ Kinematik - Dialoge/ Bewegungsgrenzwerte , DOK-MLC***-RO-CO****V1x-RE01-DE-P

F12C08A7, Fehler bei der Datenübertragung

- Anzeige: [F12C08A7](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Fehler bei der Datenübertragung.

F12C08BA, Fehler bei der Datenübertragung

- Anzeige: [F12C08BA](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Fehler bei der Datenübertragung.

F12C08C7, Umschaltung in Handbetrieb nicht erlaubt

- Anzeige: [F12C08C7](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Umschaltung in Handbetrieb nicht erlaubt.

F12C0EB4, Memory dump error

- Anzeige: [F12C0EB4](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Memory dump error.

F12C0EB5, Memory dump error

- Anzeige: [F12C0EB5](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Memory dump error.

F12C0EB6, Memory dump error

- Anzeige: [F12C0EB6](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Memory dump error.

F12C0EB7, Memory dump error

- Anzeige: [F12C0EB7](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Memory dump error.

F12C0EB8, Memory dump error

- Anzeige: [F12C0EB8](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Memory dump error.

F12C0EB9, Memory dump error

- Anzeige: [F12C0EB9](#) Achsgruppenfehler, Other_Error
- Ursache:** Memory dump error.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F12C0F58, Bahn nicht definiert

Anzeige: [F12C0F58](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Durch eine fehlerhafte Pfadberechnung ist der Pfad nicht definiert.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0F59, Position liegt nicht auf Bahn

Anzeige: [F12C0F59](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Es wird eine Position angefragt, die nicht auf dem Pfad definiert ist.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0F5A, Zu kürzende Bahndistanz ist zu groß

Anzeige: [F12C0F5A](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Die zu kürzende Distanz überschreitet die Pfaddistanz des Verfahrbefehls.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0F70, Spline Parameterlänge ungültig

Anzeige: [F12C0F70](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Die Parameterlänge des Splines konnte nicht bestimmt werden.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0F71, Splinefunktion ungültig

Anzeige: [F12C0F71](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Die Splinefunktion konnte nicht bestimmt werden.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F12C0F72, Längen für Splinedefinition ungültig

Anzeige: [F12C0F72](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Eine Länge für die Splinedefinition ist nahe 0.

Lösung: Überprüfen Sie die Abstände zwischen Startpunkt und Zwischenpunkt und Endpunkt und Zwischenpunkt.

F12C0F73, Spline ist eine Gerade

Anzeige: [F12C0F73](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Der Pfad durch Startpunkt, Zwischenpunkt und Endpunkt entspricht einer Geraden.

Lösung: Wählen Sie Punkte, die nicht auf einer Geraden liegen oder verwenden Sie den Verfahrbefehl LINEAR.

F12C0F74, Spline ist Gerade mit Richtungsumkehr

Anzeige: [F12C0F74](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Der Pfad durch Startpunkt, Zwischenpunkt und Endpunkt entspricht einer Geraden mit Richtungsumkehr.

Lösung: Wählen Sie Punkte, die nicht auf einer Geraden liegen oder verwenden Sie den Verfahrbefehl LINEAR.

F1350C12, Negative Zeit in der Satzvorbereitung berechnet

Anzeige: [F1350C12](#)

Achsguppenfehler, Other_Error

Ursache: Negative Zeit in der Satzvorbereitung berechnet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

3.1.7 F2-Fehler, Achsfehler

F2-Fehler, Fehlerreaktion

Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt.

Achse (oder Antrieb) werden bestmöglich stillgesetzt, alle anderen Achsen sind davon nicht betroffen.

F200****, Antriebsfehler und Kommandofehler mit Fehlernummer F****

Es ist ein Fehler im Antrieb oder bei der Ausführung eines Kommandos aufgetreten.

- Ursache:**
- Mindestens ein Antrieb meldet einen Fehler mit der Fehlernummer F****.
 - Bei der Ausführung eines Kommandos ist ein Fehler mit der Fehlernummer C**** aufgetreten.

Lösung: Bei Antrieben aus eigener Herstellung erhalten Sie eine entsprechende Online-Hilfe. Ergänzen Sie bitte die fünfstellige Fehler-/ Kommandofehler-Meldung zur achtstelligen MLC-Fehlernummer:

Beispiel:

- F6042 Beide Fahrbereichsendschalter betätigt <=> F2006042
- C0126 Parametrierung optionaler Geber fehlerhaft (Hardware) => Klar-textfehlermeldung

Bei Fremdantrieben nutzen Sie bitte die Dokumentation des Antriebs.

Siehe auch: [IndraDrive/HydraulicDrive-Antriebsfehler](#) , Seite 55.

F20B0005, Antriebsfehler

Anzeige: [F20B0005](#)

Achsfehler, System_Error

Werden als Antriebe Geräte anderer Hersteller oder IndraDrive im Pack Profile verwendet, so können die Antriebsdiagnosen nicht durch dieses Diagnosesystem verwaltet werden.

Ein Fehler wird am "C-0-0650, Diagnose, Statuswort, Bit 2" und "C-0-0023, Systemstatus, Bit 26" erkannt, das Fehlerbit ist jeweils gesetzt.



IndraDrives zeigen, wenn sie als PackProfile betrieben werden, auch am Regler keine Fehlermeldung.

Ursache: Mindestens ein Antrieb meldet einen Fehler der Fehlerklasse 1.

Lösung: Wenden Sie sich an den Antriebshersteller oder entnehmen Sie die entsprechenden Maßnahmen aus der Dokumentation des Antriebs.

F20B0172, sercos III: Fehlerformat S-0-0390 inkompatibel

Anzeige: [F20B0172](#)

Achsfehler, Device_Error

Das Format des Parameters S--0--0390 ist inkompatibel zur Fehlercodebearbeitung der MLC.

Ursache:

In Bit 31-30 des Parameters S--0--0390 wurde eine der folgenden nichtkompatiblen Kombinationen erkannt:

- 01: Vollständig herstellerspezifischer Fehlercode
- 10: Reserviert

Eine definierte Fehlerreaktion ist nicht möglich. Der Antrieb wird gestoppt.

Lösung:

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Einsatz einer Antriebsfirmware, bei der der Parameter S--0--0390 in den Bits 29-16 sercos konform ist.

F20BE001, M_Busy-Bit nicht gesetzt

Anzeige: [F20BE001](#)

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos Servicekanal.

Ursache:

- Es ist ein Fehler in der internen Abarbeitung des Servicekanals aufgetreten. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Lösung: Übertragung über den Servicekanal nochmals starten. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20BE002, SVC: Protokoll Fehler

Anzeige: [F20BE002](#)

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos Servicekanal. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache:

- Die sercos Servicekanal Handshake Bits AHS und MHS sind unterschiedlich, und das Bit BUSY_AT ist gesetzt.

Lösung: Übertragung über den Servicekanal nochmals starten. Überprüfen des angeschlossenen sercos Gerätes. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20BE003, SVC: Handshake Timeout

Anzeige: [F20BE003](#)

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos Servicekanal. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache:

- Das angesprochene sercos Gerät hat sein AHS-Bit nicht nach 10 Kommunikationszyklen im Statuswort quittiert.

Lösung: Übertragung über den Servicekanal nochmals starten. Überprüfen des angeschlossenen sercos Gerätes. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20BE004, SVC: Busy Timeout

Anzeige: [F20BE004](#)

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos Servicekanal. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache:

- Das angesprochene Gerät hat die Übertragungsanforderung akzeptiert. Die Handshake Bits AHS und MHS sind identisch, und das Bit BUSY_AT ist nach Ablauf des Timeout immer noch gesetzt.

Lösung: C-0-0504 sercos III: SVC-Busy-Timeout erhöhen.
Überprüfen des angeschlossenen sercos Gerätes. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20BE005, SVC: Interner Fehler

Anzeige: [F20BE005](#)

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos Servicekanal. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:

- Es ist ein Fehler in der internen Abarbeitung des Servicekanals aufgetreten.

Lösung: Übertragung über den Servicekanal nochmals starten. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20BE006, SVC ist belegt

Anzeige: **F20BE006**

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos Servicekanal.

Ursache:

- Der Servicekanal ist intern noch belegt. Eine interne Belegung des SVC erfolgt z.B. beim Setzen des Kommandos S-0-0127.

Lösung: Übertragung über den Servicekanal nochmals starten. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20BE007, SVC: Übertragung abgebrochen

Anzeige: **F20BE007**

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos Servicekanal. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache:

- Die aktuelle Übertragung wurde durch eine Übertragung mit höherer Priorität abgebrochen

Lösung: Übertragung über den Servicekanal nochmals starten. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20BE008, SVC interne Übertragung steht noch an

Anzeige: **F20BE008**

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos Servicekanal.

Ursache:

- Der Servicekanal ist intern noch belegt. Eine interne Belegung des SVC erfolgt z.B. beim Setzen des Kommandos S-0-0127.

Lösung: Übertragung über den Servicekanal nochmals starten. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20BE009, SVC: Fehlermeldung ohne SVC Fehlercode

Anzeige: **F20BE009**

Achsfehler, Communication_Error

Fehler im sercos-Servicekanal. Die Parameternummer und der dazugehörige Fehlercode ist dem Kurztext zu entnehmen.

Ursache:

- Es ist ein Fehler in der internen Abarbeitung des Servicekanals aufgetreten.

Lösung: Übertragung über den Servicekanal nochmals starten. Bei nicht behebbarer Ursache nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20D1015, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals

Anzeige: **F20D1015**

Achsfehler, Access_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F20D1025, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals

Anzeige: [F20D1025](#)

Achsfehler, Communication_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20D1029, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals

Anzeige: [F20D1029](#)

Achsfehler, Communication_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20D102B, Fehler beim Öffnen des zykl. Kanals (READ-Access)

Anzeige: [F20D102B](#)

Achsfehler, System_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20D102C, Fehler beim Lesezugriff (DirectReadReal)

Anzeige: [F20D102C](#)

Achsfehler, System_Error

Es ist ein Firmwarefehler beim Lesen eines konfigurierbaren benutzerdefinierten Istwertes aufgetreten. Es wird der Wert 0.0 zurückgeliefert.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20D102D, Fehler beim Lesezugriff (DirectReadWord)

Anzeige: [F20D102D](#)

Achsfehler, System_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten beim Lesen eines konfigurierbaren benutzerdefinierten Istwertes. Es wird der Wert 0 zurückgeliefert.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20D102E, Fehler beim Lesezugriff (DirectReadDword)

Anzeige: [F20D102E](#)

Achsfehler, System_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten beim Lesen eines konfigurierbaren benutzerdefinierten Istwertes. Es wird der Wert 0 zurückgeliefert.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F20D1034, Fehler beim Schreibzugriff (DirectWriteWord)

Anzeige: [F20D1034](#)

Achsfehler, System_Error

Es ist ein Firmwarefehler aufgetreten beim Schreiben eines konfigurierbaren benutzerdefinierten Sollwertes. Es wird der Wert 0 an die Programmieroberfläche (Statusanzeige) zurückgeliefert.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F20D1036, Achse wurde nicht gefunden (ML_AXISDATA)Anzeige: **F20D1036**

Achsfehler, System_Error

Es sollen Achsdaten gelesen/geschrieben werden, deren zugehörige Achse nicht gefunden worden ist. Es wird der Wert 0 an die Programmieroberfläche (Statusanzeige) zurückgeliefert.

Ursache: Im SPS-Anwenderprogramm wird auf Achsdaten zugegriffen, deren Achse nicht konfiguriert worden sind.

Lösung: Greifen Sie nur auf Daten konfigurierter Achsen zu.

F20D1037, Ungültiger Schreib/Lesezugriff auf ML_AXISDATAAnzeige: **F20D1037**

Achsfehler, System_Error

Es sollen Achsdaten gelesen/ geschrieben werden, deren Parameter nicht gefunden werden konnten. Es wird der Wert 0 an die Programmieroberfläche (Statusanzeige) zurückgeliefert.

Ursache: Im SPS-Anwenderprogramm wird auf Achsdaten zugegriffen, deren zugehörige Parameter nicht gefunden werden konnten.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm mit dem IndraWorks-Projekt.

F2110002, Referenz fehltAnzeige: **F2110002**

Achsfehler, Access_Error

Zum Ausführen des gewünschten FB ist eine referenzierte Achse nötig.

Ursache: Der Funktionsblock MB_Home wurde nicht ausgeführt.

Der aktuelle Zustand der Achse kann im Parameter "A-0-0021, Achsstatus, Bit10" überprüft werden.

Lösung: Führen Sie den Funktionsblock MB_Home erneut aus.

F2110003, Antrieb der Achse nicht vorhandenAnzeige: **F2110003**

Achsfehler, Resource_Error

Im Parameter "C-0-0484, Achskonfigurationsliste" werden die Achsen der Steuerung definiert. Damit eine reale Achse angelegt werden kann, ist es notwendig, dass der parametrisierte Antrieb im sercos Ring vorhanden ist.

Ursache: Eine im Parameter C-0-0484 konfigurierte reale Achse konnte den zugeordneten Antrieb nicht im sercos Ring finden.

Lösung:

- Stellen Sie die sercos Adresse am Antrieb richtig ein, schalten Sie die Steuerung aus und wieder ein.
- Passen Sie die Konfiguration der realen Achsen im Parameter C-0-0484 an die vorhandenen Antriebe an.

F2110004, Synchronisationsfehler A zu S/P-Parameter, A-0-0014Anzeige: **F2110004**

Achsfehler, System_Error

Während des Phasenhochlaufs werden die A-Parameter mit den S/P-Parameter des Antriebs synchronisiert.

Hierbei konnte mindestens ein Parameter im Antrieb nicht geschrieben werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
Der Parameter ist im Antrieb nicht vorhanden (Antriebsfirmware von der Steuerung nicht unterstützt).	Verwenden Sie nur von der Steuerungsfirmware unterstützte Antriebsversionen.
Der Parameter ist im Antrieb schreibgeschützt (Antriebsfirmware von der Steuerung nicht unterstützt).	Verwenden Sie nur von der Steuerungsfirmware unterstützte Antriebsversionen.
Der Wert des A-Parameter liegt außerhalb des gültigen Wertebereichs.	Beschreiben Sie den Parameter mit einem gültigen Wert.

F2110005, Referenzverlust Geberachse

Anzeige: [F2110005](#)

Achsfehler, System_Error

Ist in der Steuerung eine Geberachse parametrierung, wird beim Ausschalten der Steuerung, sowie beim Umschalten von Phase 4 nach 2, die aktuelle Istposition in der Steuerung gespeichert.

Beim Wiedereinschalten bzw. Umschalten von Phase 2 nach 2 wird die aktuelle Position des Antriebs mit der gespeicherten Position in der Steuerung verglichen und die Istposition neu berechnet. Bei einem Referenzverlust konnte die neue Istposition nicht berechnet werden.

Ursache:	Lösung:
Der Geber des Antriebs hat seine Referenz verloren.	Antriebsgeber und Geberachse neu referenzieren.
Das Getriebe der Geberachse wurde verändert.	Geberachse neu referenzieren.
Es wurde ein Singleturn-Geber mit einem Getriebeverhältnis verwendet, das nicht eindeutig darstellbar ist.	Keine Lösung verfügbar.
Es wurde eine unbekannte Antriebsfirmware verwendet.	Verwenden Sie nur freigegebene Antriebsfirmware.

F2110006, Nicht unterstützte Achskonfiguration

Anzeige: [F2110006](#)

Achsfehler, System_Error

Während des Phasenhochlaufs werden abhängig von der im Parameter "A-0-0007, Achskonfiguration" eingestellten Konfiguration Betriebsarten im Antrieb eingestellt.

Diese konnten nicht geschrieben werden, da die Konfiguration im A-0-0007 fehlerhaft ist.

Ursache: Fehlparameterisierung im "A-0-0007, Achskonfiguration".

Lösung: Beschreiben Sie den Parameter mit einem gültigen Wert.

F2110007, Leistungsverlust der Achse

Anzeige: [F2110007](#)

Achsfehler, Device_Error

Am Antrieb ist ein Leistungsverlust aufgetreten, ohne das ein Fehler vom Antrieb gemeldet wurde.

Bitte suchen Sie im Logbuch des Antriebs nach der Ursache des Leistungsverlustes.

F2110029, Positionsgrenzwert, positiv, überschritten

Anzeige: [F2110029](#)

Achsfehler, Device_Error

Der Antrieb bietet eine Funktion zur Überwachung eines zulässigen Verbereichs mittels parametrierbarer Software-Endschalter.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems



Die Verfahrbereichs-Überwachung muss über die Parameter "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv", "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" und "A-0-0029, Positionspolaritäten" aktiviert und parametrieren werden.

Wie der Antrieb auf eine Verfahrbereichsüberschreitung reagiert (Warnung oder Fehler) muss in "A-0-0028, Fahrbereichsgrenzschalter" parametrieren werden.

Ursache:	Lösung:
Der Achse wurde ein Sollwert vorgegeben, der zu einer Achsposition außerhalb des positiven Verfahrbereichs-/ Lage-Grenzwerts führt, "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv"	1. Fehler löschen. 2. Sollwert vorgeben, der wieder in den erlaubten Verfahrbereich führt. 3. Kontakt mit dem Maschinenhersteller aufnehmen um die Ursache für den fehlerhaften Sollwert zu klären.
Fehlerhafte Parametrierung des positiven Verfahrbereichs-/ Positionsgrenzwerts	Parametrierung von "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv" überprüfen und ggf. korrigieren



Der Parameter "A-0-2795, Positionierfenster" wird zur Realisierung einer Hysterese Funktion bei der Auswertung der Positionsgrenzwerte verwendet.

F2110030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten

Anzeige: [F2110030](#)

Achsf Fehler, Device_Error

Der Antrieb bietet eine Funktion zur Überwachung eines zulässigen Verfahrbereichs mittels parametrierbarer Software-Endschalter.



Die Verfahrbereichs-Überwachung muss über die Parameter "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv", "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" und "A-0-0029, Positionspolaritäten" aktiviert und parametrieren werden.

Wie der Antrieb auf eine Verfahrbereichsüberschreitung reagiert (Warnung oder Fehler) muss in "A-0-0028, Fahrbereichsgrenzschalter" parametrieren werden.

Ursache:	Lösung:
Der Achse wurde ein Sollwert vorgegeben, der zu einer Achsposition außerhalb des negativen Verfahrbereichs-/ Lage-Grenzwerts führt "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ".	1. Fehler löschen. 2. Sollwert vorgeben, der wieder in den erlaubten Verfahrbereich führt. 3. Kontakt mit dem Maschinenhersteller aufnehmen, um die Ursache für den fehlerhaften Sollwert zu klären.
Fehlerhafte Parametrierung des negativen Verfahrbereichs-/ Positionsgrenzwerts	Parametrierung von "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" überprüfen und ggf. korrigieren



Der Parameter "A-0-2795, Positionierfenster" wird zur Realisierung einer Hysterese Funktion bei der Auswertung der Positionsgrenzwerte verwendet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2110100, Reglerachse in Fehler

Anzeige: [F2110100](#)

Achsfehler, Device_Error

Im Regler ist ein Fehler aufgetreten, der aus der SPS gesetzt wurde. Die Achse wurde darauf hin stillgesetzt.

Ein genauer Fehlercode im "A-0-0627, Reglerachse, Diagnosenummer" wurde nicht abgesetzt.

Ursache: Die Reglerachse hat während der Ausführung des SPS-Programms einen Fehler gemeldet.

Lösung: Beheben Sie den Fehler im Regler, quittieren Sie den Fehler in der Achse.

F2112053, Zielposition außerhalb des Verfahrbereichs, Fehler

Anzeige: [F2112053](#)

Achsfehler, System_Error

Bei diskreten Bewegung wird, bevor eine Bewegung ausgeführt wird, überprüft, ob sich die vorgegebene Zielposition im zulässigen Verfahrbereich der Achse befindet.

Ursache:	Lösung:
Falsch parametrisierte Positionsgrenzwerte: "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv" bzw. "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ".	Die Parametrierung der Positionsgrenzwerte überprüfen und entsprechend dem gewünschten Verfahrbereich anpassen. Der "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv" muss größer als der "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" sein.
Die Positionsgrenzwertüberwachung ist aktiviert, obwohl sie nicht benötigt wird.	Wenn die Positionsgrenzwertüberwachung nicht gebraucht wird (z.B. im Modulo-Betrieb), ist diese zu deaktivieren
Bei relativer Bewegung wurde der Verfahrweg zu groß eingestellt oder mehrere Verfahrwege, die aufaddiert werden, führen dazu, dass die wirksame Zielposition (vgl. "A-0-2201, Zielposition") außerhalb der Positionsgrenzen liegt.	Den vorgegebenen Verfahrweg (vgl. "A-0-2201, Zielposition") überprüfen und ggf. im Steuerungsprogramm anpassen
Bei absoluter Interpolation wurde die Zielposition falsch vorgegeben.	Die vorgegebene Zielposition überprüfen und ggf. im Steuerungsprogramm anpassen (Zielposition nur innerhalb der Positionsgrenzwerte eingeben).

F2116029, Positionsgrenzwert, positiv, überschritten

Anzeige: [F2116029](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Der Achse bietet eine Funktion zur Überwachung eines zulässigen Verfahrbereichs mittels parametrierbarer Software-Endschalter.

Ursache:	Lösung:
	Fehler löschen und Leistung zuschalten.
Der Achse wurde ein Sollwert vorgegeben, der zu einer Achsposition außerhalb des "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv" führt.	Einen Sollwert vorgeben, der wieder in den erlaubten Verfahrbereich führt.
Fehlerhafte Parametrierung von "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv".	Fehlerhafte Parametrierung von "A-0-0030, Positionsgrenzwert, positiv" überprüfen und ggf. korrigieren.

F2116030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten

Anzeige: [F2116030](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Der Achse bietet eine Funktion zur Überwachung eines zulässigen Verfahrbereichs mittels parametrierbarer Software-Endschalter.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
	Fehler löschen und Leistung zuschalten.
Der Achse wurde ein Sollwert vorgegeben, der zu einer Achsposition außerhalb des "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" führt.	Einen Sollwert vorgeben, der wieder in den erlaubten Verfahrbereich führt.
Fehlerhafte Parametrierung von "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ".	Fehlerhafte Parametrierung von "A-0-0031, Positionsgrenzwert, negativ" überprüfen und ggf. korrigieren.

F2119001, Fehler RTOS, Illegale MasterachseAnzeige: **F2119001**

Achsfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.**Lösung:** Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.**F2220231, Ungültige Leitachsdaten**

Anzeige: F0220231

Achsfehler, Other_Error

Beim Aufsynchronisieren einer Achse auf eine Leitachse und während des Synchronbetriebs wird geprüft, ob die Leitachse gültige Daten zur Verfügung stellt. Der Status der Leitachsdaten wird im A-0-0021, Bit 30 zur Verfügung gestellt

Sind die Leitachsdaten ungültig, wird der Fehler "**F2220231, Ungültige Leitachsdaten**" generiert.

Ungültige Leitachsdaten können sowohl lokal an einer einzelnen Steuerung als auch im Steuerungsverbund auftreten.

Ursache:	Lösung:
lokale Steuerung - die Phase des Antriebsrings ist kleiner als P4, - die Achse ist deaktiviert/geparkt und die Sollwertabkopplung auch deaktiviert.	Stellen Sie sicher, dass - sich die Steuerung im Betriebsmodus befindet, - die Konfiguration der Achsen und der Sollwertabkopplung plausibel ist.
Steuerungsverbund - die Phase des Antriebsrings in der produzierenden Steuerung ist kleiner als P4, - die Phase des Verbundrings ist kleiner als P4, - die Achse ist deaktiviert/geparkt, - die Sollwertabkopplung ist aktiviert.	Stellen Sie sicher, dass - sich die produzierende Steuerung im Betriebsmodus befindet, - der Steuerungsverbund erfolgreich hochgefahren ist, - die Achse aktiv ist, - die Sollwertabkopplung nicht aktiv ist.

F2220356, Ungültige Filterzeitkonstante, Leitachseposition additivAnzeige: **F2220356**

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die gewünschte Filterzeitkonstante im Parameter "A-0-2601, ELS, Filterkonstante, Leitachseposition additiv" ist ungültig.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.**Lösung:** Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2220357, Ungültige Filterzeitkonstante, Winkelverschiebung Tabelle

Anzeige: [F2220357](#) Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die gewünschte Filterzeitkonstante im Parameter "A-0-2621, ELS, Filterkonstante, Winkelverschiebung Tabelle" ist ungültig.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2220358, Ungültige Filterzeitkonstante, Positionssollwert additiv

Anzeige: [F2220358](#) Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die gewünschte Filterzeitkonstante im Parameter "A-0-2611, ELS, Filterzeitkonstante, Positionssollwert additiv" ist ungültig.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2220610, Ungültige Masterachse

Anzeige: [F2220610](#) Achsfehler, Input_Invalid_Error

Die ausgewählte Achse kann nicht als Leitachse für das Kommando verwendet werden.

Ursache: Die ausgewählte Achse stellt keine ELS-Position zur Verfügung. Möglicherweise wurde die Achse für gerberlosen Betrieb konfiguriert.

Achsen, welche keine Lageistwerte an das Steuerungssystem zurückliefern, können ausschließlich als Folgeachsen verwendet werden.

Lösung: Prüfen Sie, ob die ausgewählte Leitachse über einen Lagegeber verfügt und entsprechend konfiguriert wurde.

F2229200, Allgemeiner Antriebsfehler

Anzeige: [F2229200](#) Achsfehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das während der Ausführung durch einen Fehler in der adressierten Achse abgebrochen wird.

Die adressierte reale Achse ist mit einem Antrieb verbunden. Dieser Antrieb meldet einen Fehler.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine reale Achse ein Bewegungskommando generiert. Der Antrieb der realen Achse hat während der Ausführung einen Fehler erkannt.

Lösung: Beheben Sie den Fehler im Antrieb, und quittieren Sie den Fehler in der Achse. Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F2229203, Ungültiger Kommandotyp

Anzeige: [F2229203](#) Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein in der Steuerung unbekanntes Kommando generiert.

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein unbekanntes Kommando generiert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229204, Kommando durch Achse nicht unterstützt

Anzeige: [F2229204](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Kommando generiert, das von der adressierten Achse nicht unterstützt wird.

Bei der Konfiguration der Achse wurde ein Achstyp gewählt, der das gewünschte Kommando nicht unterstützt (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein für die adressierte Achse illegales Kommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm oder ändern Sie die Konfiguration der Achse in der Steuerung (siehe Parameter "C-0-0484, Achskonfiguration").

F2229205, Kommando zurückgewiesen, keine Leistung

Anzeige: [F2229205](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Für die Achse ist zur Zeit keine Leistung bzw. Drehmoment eingeschaltet.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ohne Leistungsfreigabe ein Bewegungskommando generiert.

Lösung: Schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Power die Leistung bzw. das Drehmoment der Achse ein.

F2229206, Kommando in 'Stopping' zurückgewiesen

Anzeige: [F2229206](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse wurde mit einem Funktionsbaustein MC_Stop in den Zustand "Stopping" geschaltet. Der Funktionsbaustein MC_Stop ist noch aktiv und hat Vorrang vor anderen Funktionsbausteinen bzw. Bewegungskommandos (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Stopping" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F2229207, Kommando in 'Homing' zurückgewiesen

Anzeige: [F2229207](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse wurde mit einem Funktionsbaustein MB_Home in den Zustand "Homing" geschaltet. Der Funktionsbaustein MB_Home ist noch aktiv und hat Vorrang vor anderen Funktionsbausteinen bzw. Bewegungskommandos (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Homing" ein Bewegungskommando generiert.

Lösung: Warten Sie bis der Funktionsbaustein MB_Home von der Steuerung abgearbeitet wurde oder schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F2229208, Ungültige Kommandonummer

Anzeige: [F2229208](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird von einem Funktionsbaustein ein Bewegungskommando generiert.

Der Funktionsbaustein erhält beim Generieren des Kommandos vom Steuerungskern eine Kommandonummer. Beim Lesen des Kommandostatus übergibt der Funktionsbaustein die Kommandonummer als Referenz auf das Kommando. Die übergebene Kommandonummer ist ungültig bzw. veraltet.

Ursache: Im SPS-Programm wurde von einem Funktionsbaustein der Status eines Bewegungskommandos abgefragt. Die übergebene Kommandonummer ist ungültig bzw. veraltet.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS - Programm.

F2229209, Kommando 'Homing' zurückgewiesen

Anzeige: [F2229209](#)

Achsfehler, Device_Error

Durch das Anwendungsprogramm wird ein Bewegungskommando generiert, welches von der adressierten Achse aktuell nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse der Funktionsbaustein MB_Home ausgeführt. Ein vorhergehender Referenziervorgang mittels MB_Home ist jedoch noch nicht vollständig abgeschlossen, weshalb der Funktionsbaustein nicht erneut gestartet werden kann.

Lösung: Der zweite Referenziervorgang mittels MB_Home, sollte in einem späteren Taskzyklus des Anwenderprogramms gestartet werden.

F2229210, Reset bei aktivem ErrorStop, 'state ErrorStop'

Anzeige: [F2229210](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird mit dem Funktionsbaustein MC_Reset das Kommando "Fehlerlöschen" generiert.

Der anstehende Fehler kann nicht gelöscht werden.

Ursache: Im SPS-Programm wurde mit dem Funktionsbaustein MC_Reset das Kommando "Fehlerlöschen" generiert. Der anstehende Fehler konnte nicht gelöscht werden.

Lösung: Beheben Sie die Fehlerursache. Quittieren Sie anschließend den Fehler.

F2229211, Kommando in 'Discrete Motion' zurückgewiesen

Anzeige: [F2229211](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Discrete Motion". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein sind im Zustand "Discrete Motion" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Discrete Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktivieren Sie das gewünschte Bewegungskommando nachdem das laufende Bewegungskommando von der Steuerung abgearbeitet und die Achse in den Zustand "Standstill" geschaltet wurden oder schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2229212, Kommando in 'Continuous Motion' zurückgewiesenAnzeige: [F2229212](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Continuous Motion". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Continuous Motion" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wird für eine Achse im Zustand "Continuous Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "Standstill" und aktivieren anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F2229213, Kommando in 'Synchronized Motion' zurückgewiesenAnzeige: [F2229213](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Synchronized Motion". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Synchronized Motion" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Synchronized Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Schalten Sie mit einem der Funktionsbausteine MC_GearOut, MC_CamOut oder MC_Stop die Achse in den Zustand "Continuous Motion" bzw. "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F2229214, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesenAnzeige: [F2229214](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse hat einen Fehler erkannt und in den Zustand "Errorstop" geschaltet. Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Errorstop" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Errorstop" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Löschen Sie den anstehenden Fehler der Achse oder schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Reset die Achse in den Zustand "Standstill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F2229216, Keine Leistung verfügbarAnzeige: [F2229216](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Kommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Das Drehmoment der Achse kann vom Funktionsbaustein MC_Power nicht eingeschaltet werden. Dem Antriebsregelgerät fehlt die Leistungszuschaltung (siehe Antriebsdokumentation).

Ursache: Dem Antriebsregelgerät fehlt die Leistung.

Lösung: Prüfen Sie das Antriebsregelgerät bzw. seine Leistungsversorgung (siehe Antriebsdokumentation).

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2229217, Kommando in 'StandStill' / PowerOn zurückgewiesen

Anzeige: [F2229217](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Standstill" / "PowerOn". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein sind im Zustand "Standstill" unzulässig (z.B. MC_CamOut, MC_GearOut).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Standstill" / "PowerOn" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229218, Kommando in 'StandStill' zurückgewiesen

Anzeige: [F2229218](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Standstill". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Standstill" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Standstill" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229221, Zielposition über Maximalwert

Anzeige: [F2229221](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Zielposition für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2201, Zielposition".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229222, Zielposition unter Minimalwert

Anzeige: [F2229222](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Zielposition für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2201, Zielposition".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229223, Geschwindigkeit unter Minimalwert

Anzeige: [F2229223](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die Geschwindigkeit für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2202, Sollgeschwindigkeit".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229224, Geschwindigkeit über Maximalwert

Anzeige: [F2229224](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Geschwindigkeit für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2202, Sollgeschwindigkeit".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229225, Beschleunigung unter Minimalwert

Anzeige: [F2229225](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Beschleunigung für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2203, Sollbeschleunigung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229226, Beschleunigung über Maximalwert

Anzeige: [F2229226](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Beschleunigung für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2203, Sollbeschleunigung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229227, Verzögerung unter Minimalwert

Anzeige: [F2229227](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Verzögerung für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2204, Sollverzögerung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2229228, Verzögerung über Maximalwert

Anzeige: [F2229228](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Verzögerung für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2204, Sollverzögerung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229229, Ruck unter Minimalwert

Anzeige: [F2229229](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Ruck(A-0-0216) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229230, Ruck über Maximalwert

Anzeige: [F2229230](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Ruck (A-0-0216) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229231, Drehrichtung ungültig

Anzeige: [F2229231](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ist in "A-0-0059, Wichtungsart für Lagedaten" eingestellt, dass die Lagedaten der Achse im Moduloformat verarbeitet werden sollen und in "A-0-0203, Bewegungsrichtung" ist positive oder negative Drehrichtung ausgewählt, so führt ein Sollwert in die falsche Richtung dazu, dass dieser Fehler generiert wird.

Ursache: Die Drehrichtung der "Moduloachse" bei antriebsgeführten Positioniervorgängen ist falsch parametrisiert

Lösung: Überprüfen des eingestellten Sollwertmodus.

F2229232, Ungültige Leitachssteuerungsnummer

Anzeige: [F2229232](#)

Achsfehler, Resource_Error

Im SPS-Programm wird ein Variable vom Typ AXIS_REF verwendet, die eine Leitachse in einer entfernten Steuerung adressiert.

In der vorliegenden Firmwareversion wird nur der Zugriff auf Achsen der lokalen Steuerung unterstützt.

Ursache: Im SPS-Programm wurde eine Leitachse einer entfernten Steuerung adressiert.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229233, Ungültige Leitachsnummer

Anzeige: **F2229233**

Achsfehler, Resource_Error

Im SPS-Programm wird ein Variable von Typ AXIS_REF verwendet, die eine in der Steuerung unbekannte Leitachse adressiert.

Ursache: Im SPS-Programm wurde eine unbekannte Achse adressiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm oder konfigurieren Sie die fehlende Achse in der Steuerung (siehe Parameter "C-0-0484, Achskonfiguration").

F2229234, Ungültige Kurventabelle

Anzeige: **F2229234**

Achsfehler, Resource_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die gewünschte Kurvenscheibe (CAMTableID) ist unbekannt (siehe Beschreibung des Datentyps MC_CAM_ID und des Parameters "A-0-2740, ELS, CamIn, Kurventabellenvorwahl").

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm, laden Sie ggf. die erforderliche Kurvenscheibe in den Antrieb.

F2229235, Fehler im MotionProfile

Anzeige: **F2229235**

Achsfehler, System_Error

Die Steuerung überwacht bei Aktivierung des elektronischen Bewegungsprofils, ob das definierte Bewegungsprofil (max. 16 Einzelbewegungsschritte) in sich plausibel ist. Der Fehler wird generiert, wenn die Plausibilitätsüberprüfungen nicht bestanden wird. Je nachdem, ob der Fehler in Satz 0 oder Satz 1 ist, wird im Parameter "A-0-2902, MotionProfile 0, Diagnose" oder "A-0-2903, MotionProfile 1, Diagnose" eine Nummer angezeigt.



Auch wenn das Bewegungsprofil mehrere Fehler enthält, so wird diese Diagnosemeldung nur einmalig generiert und nicht für jeden Fehler im Profil.

Ursache:	Lösung:
1: Die Leitachs-Anfangspositionen der genutzten Bewegungsschritte steigen nicht an	Liste "A-0-2912, MotionProfile 0, Liste der Leitachs-anfangspositionen" bzw. "A-0-2922, MotionProfile 1, Liste der Leitachs-anfangspositionen" überprüfen.
2: Bei einem absoluten Bewegungsprofil ist die Summe der einzelnen Wege nicht "0" oder ein Vielfaches von "A-0-0045, Modulowert"	Liste "A-0-2914, MotionProfile 0, Liste der Hübe" bzw. "A-0-2924, MotionProfile 1, Liste der Hübe" überprüfen.
3: Bei einem relativen Bewegungsprofil ist die Anzahl der Bewegungsschritte kleiner als "2"	Parameter "A-0-2910, MotionProfile 0, Anzahl der Bewegungsschritte" bzw. "A-0-2920, MotionProfile 1, Anzahl der Bewegungsschritte" überprüfen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
201...216: Der geprüfte Bewegungsschritt ist "Rast in Geschwindigkeit" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit". Der folgende Schritt besteht aus einem Profil, das nicht "Geschwindigkeit in Rast" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit" ist. Die Nummer des geprüften Bewegungsschrittes kann der zweiten und dritten Stelle der Diagnosenummer entnommen werden	Liste "A-0-2913, MotionProfile 0, Liste der Bewegungsgesetze" bzw. "A-0-2923, MotionProfile 1, Liste der Bewegungsgesetze" überprüfen.
301...316: Der geprüfte Bewegungsschritt ist "Rast in Geschwindigkeit" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit". Der folgende Schritt besteht aus einem Profil, das entweder "Geschwindigkeit in Rast" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit" ist. Die Geschwindigkeiten des geprüften Schrittes und des folgenden Schrittes stimmen nicht überein. Die Nummer des geprüften Bewegungsschrittes kann der zweiten und dritten Stelle der Diagnosenummer entnommen werden	Liste "A-0-2915, MotionProfile 0, Liste der Folgeachs-geschwindigkeiten" bzw. "A-0-2925, MotionProfile 1, Liste der Folgeachsgeschwindigkeiten" überprüfen.
401...416: Der geprüfte Bewegungsschritt ist "Geschwindigkeit in Rast" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit". Der vorausgehende Schritt besteht aus einem Profil, das nicht "Rast in Geschwindigkeit" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit" ist. Die Nummer des geprüften Bewegungsschrittes kann der zweiten und dritten Stelle der Diagnosenummer entnommen werden	Liste "A-0-2913, MotionProfile 0, Liste der Bewegungsgesetze" bzw. "A-0-2923, MotionProfile 1, Liste der Bewegungsgesetze" überprüfen.
501...516: Der geprüfte Bewegungsschritt ist "Geschwindigkeit in Rast" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit". Der vorausgehende Schritt besteht aus einem Profil, das entweder "Geschwindigkeit in Rast" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit" ist. Die Geschwindigkeiten des geprüften Schrittes und des vorausgehenden Schrittes stimmen nicht überein. Die Nummer des geprüften Bewegungsschrittes kann der zweiten und dritten Stelle der Diagnosenummer entnommen werden	Liste "A-0-2915, MotionProfile 0, Liste der Folgeachs-geschwindigkeiten" bzw. "A-0-2925, MotionProfile 1, Liste der Folgeachsgeschwindigkeiten" überprüfen.
601...699: Das 1. Tabellenelement einer genutzten Kurvenscheibentabelle ist ungleich "0" oder die Kurvenscheibentabelle ist ungültig. Die Nummer der beanstandeten Kurvenscheibentabelle kann der zweiten und dritten Stelle der Diagnosenummer entnommen werden	Liste "A-0-2913, MotionProfile 0, Liste der Bewegungsgesetze" bzw. "A-0-2923, MotionProfile 1, Liste der Bewegungsgesetze" überprüfen.
701...716: Der geprüfte Bewegungsschritt ist "Geschwindigkeit in Rast", "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit" oder "Rast in Geschwindigkeit". Der Hub des Bewegungsschrittes ist unzulässigerweise "0". Die Nummer des geprüften Bewegungsschrittes kann der zweiten und dritten Stelle der Diagnosenummer entnommen werden	Liste "A-0-2914, MotionProfile 0, Liste der Hübe" bzw. "A-0-2924, MotionProfile 1, Liste der Hübe" überprüfen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache:	Lösung:
801...816: Der geprüfte Bewegungsschritt ist "konstante Geschwindigkeit". Der folgende Schritt besteht aus einem Profil, das entweder "Geschwindigkeit in Rast" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit" ist. Die Geschwindigkeiten des geprüften Schrittes und des folgenden Schrittes stimmen nicht überein. Die Nummer des geprüften Bewegungsschrittes kann der zweiten und dritten Stelle der Diagnosenummer entnommen werden	Liste "A-0-2915, MotionProfile 0, Liste der Folgeachs-geschwindigkeiten" bzw. "A-0-2925, MotionProfile 1, Liste der Folgeachsgeschwindigkeiten" überprüfen.
901...916: Der geprüfte Bewegungsschritt ist "Rast in Geschwindigkeit" oder "Geschwindigkeit in Geschwindigkeit". Der folgende Schritt besteht aus einem Profil mit "konstanter Geschwindigkeit". Die Geschwindigkeiten des geprüften Schrittes und des folgenden Schrittes stimmen nicht überein. Die Nummer des geprüften Bewegungsschrittes kann der zweiten und dritten Stelle der Diagnosenummer entnommen werden	Liste "A-0-2915, MotionProfile 0, Liste der Folgeachs-geschwindigkeiten" bzw. "A-0-2925, MotionProfile 1, Liste der Folgeachsgeschwindigkeiten" überprüfen

F2229263, Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen unter MinimalwertAnzeige: [F2229263](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen (RatioNumerator) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins sind kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2720, ELS, Leitachsgetriebe, Eingangsumdrehungen".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229264, Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen über MaximalwertAnzeige: [F2229264](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen (RatioNumerator) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins sind größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2720, ELS, Leitachsgetriebe, Eingangsumdrehungen".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229265, Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen unter MinimalwertAnzeige: [F2229265](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen (RatioDenominator) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins sind kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2721, ELS, Leitachsgetriebe, Ausgangsumdrehungen".

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229266, Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen über Maximalwert

Anzeige: [F2229266](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen (RatioDenominator) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2721, ELS, Leitachsgetriebe, Ausgangsumdrehungen".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229267, Feinabgleich der Getriebeübersetzung unter Minimalwert

Anzeige: [F2229267](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Feinabgleich der Getriebeübersetzung (MasterFineadjust) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2722, ELS, Feinabgleich der Getriebeübersetzung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229268, Feinabgleich der Getriebeübersetzung über Maximalwert

Anzeige: [F2229268](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Feinabgleich der Getriebeübersetzung (MasterFineadjust) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2722, ELS, Feinabgleich der Getriebeübersetzung".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229269, Ungültige Aufsynchronisier-Richtung

Anzeige: [F2229269](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die gewünschte Aufsynchronisier-Richtung (SyncMode) ist unbekannt (siehe Beschreibung des Datentyps MC_SYNC_DIRECTION).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2229270, Ungültige Art des AufsynchronisierensAnzeige: [F2229270](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die gewünschte Art des Aufsynchronisierens (StartMode) ist unbekannt (siehe Beschreibung des Datentyps MC_START_MODE).

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229271, Kurvenscheibenhub unter MinimalwertAnzeige: [F2229271](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Kurvenscheibenhub (CamShaftDistance) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2741, ELS, CamIn, Kurvenscheibenhub".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229272, Kurvenscheibenhub über MaximalwertAnzeige: [F2229272](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Der Kurvenscheibenhub (CamShaftDistance) für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2741, ELS, CamIn, Kurvenscheibenhub".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229273, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesenAnzeige: [F2229273](#)

Achsfehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann. Die Steuerung und alle Achsen befinden sich im Parametriermodus. Im Parametriermodus sind keine Bewegungskommandos ausführbar.

Ursache: Ein Bewegungskommando wurde generiert, obwohl sich die Steuerung im Parametriermodus befindet.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung in den Betriebsmodus und aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando noch einmal.

F2229274, Kommando zurückgewiesen, keine PositionsreferenzAnzeige: [F2229274](#)

Achsfehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann. Die Achse ist nicht referenziert und kann nur relativ bewegt werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Im SPS-Programm wurde für eine Achse ohne Positionsreferenz ein Bewegungskommando generiert, das die Lagereferenz der Achse erfordert.
- Lösung:** Referenzieren Sie die Achse mit dem Funktionsbaustein MB_Home oder mit dem Parameter "A-0-2807, Kommando: Absolutmaß setzen" und aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F2229275, Kommando wurde abgebrochen

Anzeige: [F2229275](#)

Achsfehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert und während der Ausführung unterbrochen. Diese Kommando darf nicht unterbrochen werden.

- Ursache:** Ein Bewegungskommando wurde generiert, das während der Ausführung unterbrochen wurde.
- Lösung:** Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229276, Steuerungsfehler

Anzeige: [F2229276](#)

Achsfehler, System_Error

Die Achse wird aufgrund eines Steuerungsfehlers angehalten. Ein laufendes Bewegungskommando im SPS-Programm wird während der Ausführung abgebrochen. Die Steuerung akzeptiert keine weiteren Bewegungskommandos.

- Lösung:** Beheben und quittieren Sie den Fehler der Steuerung. Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F2229277, Direkter Leitachswechsel

Anzeige: [F2229277](#)

Achsfehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Das Kommando fordert die Achse auf, einer Leitachse zu folgen (z.B. MC_CamIn oder MC_GearIn). Die Achse folgt bereits einer anderen Leitachse. In der vorliegenden Firmwareversion wird das direkte Umschalten auf eine neue Leitachse nicht unterstützt.

- Ursache:** Im SPS-Programm wurde ein Bewegungskommando generiert, das von der Achse einen direkten Leitachswechsel erfordert.
- Lösung:** Trennen Sie die Achse von der ursprünglichen Leitachse (z.B. mit MC_CamOut oder MC_GearOut). Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F2229278, Deaktivierte Achse

Anzeige: [F2229278](#)

Achsfehler, System_Error

Mit dem Parameter "A-0-0024, Achszustand" wurde die Achse in den Zustand "deaktiviert" geschaltet. Eine deaktivierte Achse kann keine Bewegungskommandos ausführen.

- Ursache:** Im SPS-Programm wurde ein Bewegungskommando für eine deaktivierte Achse generiert.
- Lösung:** Schalten Sie die Steuerung in den Parametriermode (Parameter C-0-0451, Motion, Zielmodus), und aktivieren Sie die Achse (Parameter A-0-0024, Achszustand). Starten Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F2229279, Kommando 'parkende Achse' aktiv

Anzeige: [F2229279](#)

Achsfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Mit dem Parameter "A-0-0024, Achszustand" wurde die Achse in den Zustand "geparkt" geschaltet. Eine geparkte Achse kann keine Bewegungskommandos ausführen.

Ursache: Im SPS-Programm wurde ein Bewegungskommando für eine geparkte Achse generiert.

Lösung: Schalten Sie die Steuerung in den Parametriermode (Parameter C-0-0451, Motion, Zielmodus), und aktivieren Sie die Achse (Parameter A-0-0024, Achszustand). Starten Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando erneut.

F2229280, Kommando in 'Coordinated Motion' zurückgewiesen

Anzeige: [F2229280](#)

Achsfehler, System_Error

Nach erfolgreichem Aufruf von MC_AddAxisToGroup befindet sich die Achse im Zustand "Coordinated Motion".

In diesem Zustand können folgende Funktionsmodule verwendet werden:

- alle Kinematik-FBs
- MC_Reset

Alle anderen FBs führen zu o.g. Fehler.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Coordinated Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229281, Ungültiger Float-Wert

Anzeige: [F2229281](#)

Achsfehler, System_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Mindestens ein Eingangsparameter des Funktionsbausteins enthält eine ungültige Fließkommazahl.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229282, MotionProfile, SetSelection unter Minimalwert

Anzeige: [F2229282](#)

Achsfehler, System_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "MotionProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "SetSelection" wurde mit einem Wert kleiner als der Minimalwert (zur Zeit 0) belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229283, MotionProfile, SetSelection über Maximalwert

Anzeige: [F2229283](#)

Achsfehler, System_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "MotionProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "SetSelection" wurde mit einem Wert höher als 1 belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229284, Kurventabelle ist schreibgeschützt

Anzeige: [F2229284](#)

Achsfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Die aktive Kurvenscheibentabelle konnte nicht durch MB_ChangeProfileSet oder MB_ChangeProfileStep geändert werden.

Ursache: Die durch MB_ChangeProfileSet oder MB_ChangeProfileStep geänderte Kurvenscheibentabelle ist aktiv.

Abhilfe: -

F2229285, Kurvenscheiben-Beleg-Zähler ungültig

Anzeige: [F2229285](#) Achsfehler, System_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "MotionProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "SetSelection" wurde mit einem Wert höher als 1 belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229286, RelPositioning über Max-Wert

Anzeige: [F2229286](#) Achsfehler, System_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "MotionProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "SetSelection" wurde mit einem Wert höher als 1 belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229287, Achse kann der Kinematik nicht zugeordnet werden

Anzeige: [F2229287](#) Achsfehler, Other_Error

Im SPS-Programm wird mit dem Funktionsbaustein MC_AddAxisToGroup versucht eine Achse einer Kinematik zuzuordnen.

Ursache:	Lösung:
Die Achse gehört nicht zur Kinematik.	Ordnen sie nur Achsen der Kinematik mit dem Funktionsbaustein "MC_AddAxisToGroup" hinzu, die vorher zur Kinematik projiziert worden sind.
Die Achse gehört zur Kinematik, ist aber eine Bandachse.	Ordnen sie nur Achsen der Kinematik mit dem Funktionsbaustein "MC_AddAxisToGroup" hinzu, die vorher zur Kinematik projiziert worden sind und keine Bandachsen sind.

F2229296, Absoluter Einstiegspunkt im FlexProfile nicht gefunden

Anzeige: [F2229296](#) Achsfehler, System_Error

Die angegebene Einstiegsposition ist im FlexProfile nicht verfügbar.

Da die Startposition nicht gefunden werden kann, kann das Profil nicht gestartet werden, d.h. die Leitachse befindet sich an einer Position, an welcher die resultierende Folgeachsposition nicht eindeutig ermittelt werden kann.

Ursache: Es wurde versucht das FlexProfile mit absolutem Startmodus zu beginnen.

Das ausgewählte FlexProfile ist jedoch kürzer als die aktuelle Leitachs-Position. Der Einstiegspunkt kann nicht bestimmt werden.

Abhilfe: Vergewissern Sie sich, dass das FlexProfile korrekt ist.

Positionieren Sie die Leitachse so, dass ein gültiger Einstiegspunkt in das Profil ermittelt werden kann, oder wählen Sie einen anderen Startmodus.

F2229297, Absoluter Einstieg in FlexProfile nicht möglich

Anzeige: [F2229297](#) Achsfehler, System_Error

Die angegebene Einstiegsposition in das FlexProfile ist nicht eindeutig.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** In dem ausgewählte FlexProfile werden unterschiedliche Master verwendet.
Ein absoluter Einstieg in ein solches Profil kann nur bis zum ersten Masterwechsel erfolgen, da ab diesem Zeitpunkt der Einstiegspunkt nicht mehr eindeutig bestimmt werden kann.
- Abhilfe:** Positionieren Sie die Leitachse so, dass ein gültiger Einstiegspunkt in das Profil ermittelt werden kann, oder wählen Sie einen anderen Startmodus.

F2229298, Leitachsgeschwindigkeit FlexProfile negativ

- Anzeige: [F2229298](#) Achsfehler, System_Error
- Die aktuelle Leitachsgeschwindigkeit ist negativ.
- Ursache:** Das ausgewählte FlexProfile beinhaltet entweder Bedingungen oder Zeit-Leitachsen.
Solche Profile können nur mit positiv drehenden Leitachsen betrieben werden.
- Abhilfe:** Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229300, Ungültiger Sollwertkanal

- Anzeige: [F2229300](#) Achsfehler, Access_Error
- Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_OpenCyclic... ein ungültiger Sollwertkanal ausgewählt.
- Ursache:** Firmwareversion und SPS-Bibliothek (ML_PLCOpen.lib, MLBase.lib) passen nicht zusammen.
- Abhilfe:** Bitte benutzen Sie zur Firmware passende SPS-Bibliotheksversionen.

F2229301, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen

- Anzeige: [F2229301](#) Achsfehler, Access_Error
- Nach erfolgreichem Aufruf von ML_ControlOn befindet sich die Achse im Zustand "Controlled Motion".
In diesem Zustand können folgende Funktionsbausteine verwendet werden:
- ML_OpenCyclicPositionChannelCtrl,
 - ML_OpenCyclicVelocityChannelCtrl,
 - ML_OpenCyclicTorqueChannelCtrl,
 - ML_OpenCyclicAnalogChannelCtrl,
 - ML_ControlOff.
- Alle anderen FBs führen zu o.g. Fehler.
- Ursache:** Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Controlled Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.
- Lösung:** Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229310, Fehler bei der Berechnung des Bewegungsschrittes

- Anzeige: [F2229310](#) Achsfehler, Access_Error
- Fehler dieser Kategorie führen zur Abschaltung der Achse durch die Firmware. Die Unterscheidung mehrerer Nummern dient der besseren Ortung der Fehlerursache.
- Ursache:** In der Firmware ist ein Fehler bei der Berechnung der Bewegungsgesetze aufgetreten.
- Abhilfe:** Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2229311, FlexProfile: Ungültige Umschaltposition

Anzeige: [F2229311](#) Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "FlexProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann

Ursache: Der Eingangswert "SwitchingPosition" wurde mit einem falschen Wert belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229312, FlexProfile: Ungültiger Profil-Startmodus

Anzeige: [F2229312](#) Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "FlexProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann

Ursache: Der Eingangswert "ProfileEntry" wurde mit einem falschen Wert belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229313, FlexProfile: Ungültiger Folgeachsoffset

Anzeige: [F2229313](#) Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "FlexProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann

Ursache: Der Eingangswert "SlaveOffset" wurde mit einem falschen Wert belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229314, Summe Hübe ungl. 0 oder modulo, cykl. Betrieb unmöglich

Anzeige: [F2229314](#) Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "FlexProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann

Ursache: Bei dem FlexProfile muss Summe der Hübe, für einen zyklischen Betrieb, gleich 0 oder dem Modulo-Wert der Folgeachse (falls rotatorisch) entsprechen.

Abhilfe: Aktualisieren Sie die Konfiguration des FlexProfiles.

F2229315, FlexProfile ungültig, ausführen nicht möglich

Anzeige: [F2229315](#) Achsfehler, Access_Error

Das FlexProfile kann nicht gestartet werden, da es noch ungültig ist.

Ursache: Das gewählte FlexProfile wurde noch nicht geprüft oder die Prüfung ist fehlgeschlagen.

Abhilfe: Aktualisieren Sie die Konfiguration des FlexProfiles. Starten Sie die Überprüfung des FlexProfiles über den entsprechenden Parameter.

F2229335, FlexProfile: Satz ist schreibgeschützt

Anzeige: [F2229335](#) Achsfehler, Access_Error

Das ausgewählte Profil kann nicht übernommen werden.

Ursache: Das ausgewählte Bewegungsprofil ist zur Zeit aktiv und kann daher nicht überschrieben werden.

Abhilfe: Deaktivieren Sie das ausgewählte Bewegungsprofil vor der Aktualisierung.

F2229336, FlexProfile: Ungültige StepNumber

Anzeige: [F2229336](#) Achsfehler, Access_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein "MB_ChangeFlexStep" eine Änderung eines FlexProfiles angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "StepNumber" wurde mit einem Wert belegt, der größer ist als die maximale bzw. die aktuelle Anzahl der Bewegungsschritte des ausgewählten FlexProfiles.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229337, FlexProfile: SetNumber größer als Maximalwert

Anzeige: [F2229337](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein "MB_ChangeFlexSet" oder "MB_ChangeFlexStep" eine Änderung eines FlexProfiles angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "SetNumber" wurde mit einem Wert höher als 3 belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229338, ChangeFlexProfile: Ungültige Nenn-Leitachsgeschwindigkeit

Anzeige: [F2229338](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein "MB_ChangeFlexSet" eine ungültige Nenn-Leitachsgeschwindigkeit angegeben.

Ursache: Der Eingangswert "MasterAxisVelocity" wurde mit einem ungültigen Wert belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229339, ChangeFlexProfile: Ungültige Op-Mode, Profilbearbeitung

Anzeige: [F2229339](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein "MB_ChangeFlexStep" ein ungültiger Operations-Modus für Profilbearbeitung angegeben.

Ursache: Der Eingangswert "OperationMode" wurde mit einem ungültigen Wert belegt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229341, FlexEvent: Satz ist schreibgeschützt

Anzeige: [F2229341](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeFlexEvent-Set eine Änderung der Event-Definitionen eines FlexProfile-Bewegungsprofils angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Das ausgewählte Bewegungsprofil ist zur Zeit aktiv und kann daher nicht überschrieben werden.

Abhilfe: Deaktivieren Sie das ausgewählte Bewegungsprofil vor der Aktualisierung.

F2229342, FlexEvent: SetNumber größer als Maximalwert

Anzeige: [F2229342](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird über den Funktionsbaustein MB_ChangeFlexEvent-Set eine Änderung eines Bewegungsprofil-Satzes angestoßen, die von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "uiSetNumber" wurde mit einem Wert belegt, der größer ist als die maximale Anzahl der Bewegungsschritte der ausgewählten Achse.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2229347, FlexProfile ungültig. Einfaches Ausführen nicht möglich

Anzeige: [F2229347](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Das mit dem Baustein ML_FlexProfile gestartete FlexProfile-Bewegungsprofil kann nicht "einmalig" sondern nur "zyklisch" ausgeführt werden.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse das Bewegungskommando "FlexProfile" mit dem Parametern "EXECUTE_SINGLE" gestartet obwohl das ausgewählte Bewegungsprofil nicht in diesem Modus gestartet werden kann.

Mögliche Gründe:

- Bei dem letzten Bewegungsschritt des gewählten Bewegungsprofils handelt es sich um einen "Flex"-Schritt.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das ausgewählte Bewegungsprofil.

F2229348, FlexProfile ungültig. Zykl. Ausführen nicht möglich

Anzeige: [F2229348](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Das mit dem Baustein ML_FlexProfile gestartete FlexProfile-Bewegungsprofil kann nicht "zyklisch" sondern nur "einmalig" ausgeführt werden.

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse das Bewegungskommando "FlexProfile" mit dem Parameter "EXECUTE_CYCLIC" gestartet obwohl das ausgewählte Bewegungsprofil nicht in diesem Modus gestartet werden kann.

Mögliche Gründe:

- Die Anfangsgeschwindigkeit des ersten Bewegungsschrittes stimmt nicht mit der Endgeschwindigkeit des letzten Bewegungsschrittes überein.
- Die Anfangsbeschleunigung des ersten Bewegungsschrittes stimmt nicht mit der Endbeschleunigung des letzten Bewegungsschrittes überein.
- Der Anfangsruck des ersten Bewegungsschrittes stimmt nicht mit dem Endruck des letzten Bewegungsschrittes überein.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm und/oder korrigieren Sie das ausgewählte Bewegungsprofil.

F2229351, Aufsynchronisierungsgeschwindigkeit unter Minimalwert

Anzeige: [F2229351](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Aufsynchronisierungsgeschwindigkeit für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2790, ELS, Aufsynchronisierungsgeschwindigkeit".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229352, Aufsynchronisierungsgeschwindigkeit über Maximalwert

Anzeige: [F2229352](#)

Achsfehler, Access_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Aufsynchroisiergeschwindigkeit für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2790, ELS, Aufsynchroisiergeschwindigkeit".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229353, Aufsynchroisiergeschwindigkeit unter Minimalwert

Anzeige: [F2229353](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Aufsynchroisiergeschwindigkeit für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist kleiner als der zulässige Minimalwert im Parameter "A-0-2790, ELS, Aufsynchroisiergeschwindigkeit".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229354, Aufsynchroisierbeschleunigung über Maximalwert

Anzeige: [F2229354](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Aufsynchroisiergeschwindigkeit für das geforderte Bewegungskommando bzw. des aktivierten Funktionsbausteins ist größer als der zulässige Maximalwert im Parameter "A-0-2790, ELS, Aufsynchroisiergeschwindigkeit".

Ursache: Im SPS-Programm wurde für eine Achse ein Bewegungskommando mit unzulässigen Parametern generiert.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229359, FlexProfile: Ungültiger Master-Offset

Anzeige: [F2229359](#)

Achsfehler, Access_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando "FlexProfile" generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Ursache: Der Eingangswert "MasterOffset" wurde mit einem falschen Wert belegt.

Negative Werte für den "MasterOffset" sind nicht erlaubt.

Die Angabe eines "MasterOffset" verschieden von 0 ist für die Start Modi "SLAVE_CURRENT_MASTER_ORIGIN", "SLAVE_CURRENT_MASTER_CURRENT" und "SLAVE_RELATIV_MASTER_ORIGIN" nicht erlaubt.

Abhilfe: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F2229360, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen

Anzeige: [F2229360](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Bewegungskommando generiert, das von der adressierten Achse nicht ausgeführt werden kann.

Die Achse befindet sich im Zustand "Controlled Motion". Das geforderte Bewegungskommando bzw. der aktivierte Funktionsbaustein ist im Zustand "Controlled Motion" unzulässig (siehe Zustandsdiagramm des Achstyps).

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Im SPS-Programm wurde für eine Achse im Zustand "Controlled Motion" ein unzulässiges Bewegungskommando generiert.
- Lösung:** Aktivieren Sie das gewünschte Bewegungskommando nachdem das laufende Bewegungskommando von der Steuerung abgearbeitet und die Achse in den Zustand 'Standstill' geschaltet wurden oder schalten Sie mit dem Funktionsbaustein MC_Stop die Achse in den Zustand "StandStill". Aktivieren Sie anschließend das gewünschte Bewegungskommando.

F2229361, Kommando durch Achse nicht unterstützt (Konfiguration)

Anzeige: [F2229361](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Kommando generiert, das von der adressierten Achse nicht unterstützt wird.

Bei der Konfiguration der Achse wurde eine Einstellung gewählt, die das gewünschte Kommando nicht unterstützt.

Beispiel: Der Funktionsbaustein MC_Torque lässt sich nicht ausführen, wenn dessen Betriebsartenkonfiguration über den Parameter A-0-0007 deaktiviert wird. Beim Versuch wird die hier beschriebene Diagnosemeldung generiert.

- Ursache:** Im SPS-Programm wurde ein für die adressierte Achse illegales Kommando generiert.

- Lösung:** Aktualisieren Sie das SPS-Programm oder ändern Sie die Konfiguration der Achse in der Steuerung (siehe Parameter "C-0-0484, Achskonfiguration" und "A-0-0007, Achskonfiguration").

F2229362, Kommando durch Achse nicht unterstützt (Funktionspaket)

Anzeige: [F2229362](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Im SPS-Programm wird ein Kommando generiert, das von der adressierten Achse nicht unterstützt wird.

Bei der Konfiguration der Achse wurde ein Grund- oder Funktionspaket gewählt, welches das gewünschte Kommando nicht unterstützt.

Beispiel: Der Funktionsbaustein MC_MoveAbsolute lässt sich nicht ausführen, wenn die Achse für den OpenLoop Betrieb angelegt wurde.

- Ursache:** Im SPS-Programm wurde ein für die adressierte Achse illegales Kommando generiert.

- Lösung:** Aktualisieren Sie das SPS-Programm oder ändern Sie die Konfiguration der Achse in der Steuerung (siehe Parameter "C-0-0484, Achskonfiguration").

F2229363, MotionProfile ungültig

Anzeige: [F2229363](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Das angewählte MotionProfile ist ungültig.

- Ursache:** Das angewählte MotionProfile enthält einen oder mehrere Schritte der Länge 0.

- Abhilfe:** Setzen Sie die Schrittlänge auf einen Wert größer 0 oder entfernen Sie den betroffenen Schritt aus dem Profil.

F2229364, Achse nicht im Stillstand

Anzeige: [F2229364](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Die Achse der Kinematik ist nicht im Stillstand.

- Ursache:** Die Achse wird durch ein aktives Kommando (z.B. Bewegungskommando, Bandsynchron) verfahren.

- Lösung:** Beenden Sie alle Kommandos, die Einfluss auf die Achse haben.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2299400, Allgemeiner KinematikfehlerAnzeige: [F2299400](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Allgemeiner Kinematikfehler.**F2299401, Ungültige Steuerungsnummer**Anzeige: [F2299401](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Ungültige Steuerungsnummer.**F2299402, Ungültige Kinematiknummer**Anzeige: [F2299402](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Ungültige Kinematiknummer.**F2299403, Ungültiger Kommandotyp**Anzeige: [F2299403](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Ungültiger Kommandotyp.**F2299404, Kommando durch Kinematik nicht unterstützt**Anzeige: [F2299404](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Kommando durch Kinematik nicht unterstützt.**F2299405, Kommando in 'StandStill Incomplete' zurückgewiesen**Anzeige: [F2299405](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Standstill Incomplete". Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.**Lösung:** Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).**F2299406, Kommando in 'Program Stopping' zurückgewiesen**Anzeige: [F2299406](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "PM (Programmed Motion), Program Stopping". Es wurde versucht ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.**Lösung:** Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).**F2299407, Kommando in 'StandStill Complete' zurückgewiesen**Anzeige: [F2299407](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Standstill Complete". Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.**Lösung:** Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).**F2299408, Ungültige Kinematik-Kommandonummer**Anzeige: [F2299408](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Ungültige Kinematik Kommandonummer.**F2299409, Kommando in diesem Zustand nicht unterstützt**Anzeige: [F2299409](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Kommando in diesem Zustand nicht unterstützt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F229940A, Kommando in 'Group Moving' zurückgewiesen

Anzeige: [F229940A](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Group Moving". Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus (Zustandsmaschine).

F229940B, Kommando in 'Configuration' zurückgewiesen

Anzeige: [F229940B](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Configuration". Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus (Zustandsmaschine).

F229940C, Kommando in 'Stopping' zurückgewiesen

Anzeige: [F229940C](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Stopping". Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus (Zustandsmaschine).

F2299410, Reset bei aktivem 'ErrorStop'

Anzeige: [F2299410](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Reset bei aktivem Error-Stop.

F2299411, Kommando in 'Program Running' zurückgewiesen

Anzeige: [F2299411](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "PM (Programmed Motion), Program Running". Es wurde versucht ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).

Der Zustand "Programmed Motion" wird hier samt Unterzuständen erläutert. Die erlaubten Kommandos kann man hier entnehmen.

F2299412, Fehler während der RCL-Programmanwahl

Anzeige: [F2299412](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Fehler während der RCL-Programmanwahl.

F2299413, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen

Anzeige: [F2299413](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Über das SPS-Programm wurden im Parametriermodus (P2) Funktionsbausteine aufgerufen, die nur im Betriebsmodus (P4) unterstützt werden.

F2299414, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen

Anzeige: [F2299414](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine befindet sich im Zustand "Errorstop". Es wurde versucht, ein unerlaubtes Kommando abzusetzen.

Lösung: Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2299415, Kommando wurde abgebrochenAnzeige: [F2299415](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Kommando wurde abgebrochen.**F2299416, Umschaltung in den Zustand 'StandStill' nicht möglich**Anzeige: [F2299416](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Die Kinematik-Zustandsmaschine ist nicht bereit für das Umschalten nach "Standstill".**Lösung:** Siehe Beschreibung zu "K-0-0022, Erweiterter Kinematikstatus" (Zustandsmaschine).**F2299417, RCL-Prozess existiert nicht**Anzeige: [F2299417](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: RCL-Prozess existiert nicht.**F2299501, Zwei SPS-Bewegungskommandos pro Motion-Zyklus nicht erlaubt**Anzeige: [F2299501](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Es wurden zwei Kinematik-Motion-Kommandos in einem Motion-Zyklus für eine Kinematik abgesetzt. Dies ist nicht erlaubt.**Lösung:** Benutzen sie den InBuffer-Ausgang des Funktionsbaustein, um den nächsten Funktionsbaustein zu starten.**F2299502, Kommando zurückgewiesen - Puffer voll**Anzeige: [F2299502](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Der Buffer für Kinematik-Motion-Kommandos ist voll. Es können erst neue Bewegungskommandos abgesetzt werden, wenn eine Bewegung abgeschlossen wurde.**F2299503, Ungültiges Motion-Kommando**Anzeige: [F2299503](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Es wurde ein ungültiges Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt.**F2299505, Synchronisation auf mehrere Bänder nicht erlaubt**Anzeige: [F2299505](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, dass sich auf mehr als ein Band aufsynchronisieren soll.**Lösung:** Setzen sie nur Kinematik-Motion-Kommandos ab, die maximal synchron zu einem Band synchron fahren**Ursache:** Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, dass sich auf ein zweites Band aufsynchronisieren soll, ohne dass sich vom ersten Band asynchronisiert wurde.**Lösung:** Setzen sie vorher ein Kinematik-Motion-Kommando ab, dass sich vom ersten Band asynchronisieren soll.**F2299506, Nicht unterstützte Überschleifart**Anzeige: [F2299506](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, bei dem eine nicht unterstützte Überschleifart angegeben wurde.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2299507, Ungültiger Überschleifmodus

Anzeige: [F2299507](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, bei dem eine nicht unterstützte Überschleifmodus angegeben wurde.

F2299508, Ungültiges Koordinatensystem

Anzeige: [F2299508](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Kinematik-Motion-Kommando abgesetzt, bei dem ein nicht unterstütztes Koordinatensystem angegeben wurde.

F2299509, Bandkonfiguration zur Zeit nicht erlaubt

Anzeige: [F2299509](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Funktionsbaustein zur Konfiguration eines Bandes verwendet, obwohl gerade synchron zu diesem Band verfahren wurde.

F2299510, Band nicht konfiguriert

Anzeige: [F2299510](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Funktionsbaustein zur Konfiguration eines Bandes verwendet, obwohl das Band nicht konfiguriert wurde.

F2299511, Band-Synchronisationsfehler

Anzeige: [F2299511](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es ist ein interner Band-Synchronisationsfehler aufgetreten.

F2299512, Ungültige Band-Synchronisierart

Anzeige: [F2299512](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde eine Band-Synchronisierart konfiguriert, die nicht unterstützt wird.

F2299513, Ungültige Band-Fehlerreaktionsart

Anzeige: [F2299513](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde eine Band-Fehlerreaktionsart konfiguriert, die nicht unterstützt wird.

F2299514, Band-Startlänge ungültig

Anzeige: [F2299514](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Band konfiguriert und dabei eine negative Band-Startlänge angegeben. Dies ist nicht zulässig.

F2299515, Band-Startlänge größer Gesamtlänge

Anzeige: [F2299515](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Band konfiguriert und dabei eine Band-Startlänge angegeben, die kleiner ist, als die Gesamtlänge des bandsynchronen Arbeitsbereichs. Dies ist nicht zulässig.

F2299516, Falscher PCS-Index

Anzeige: [F2299516](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Produktkoordinatensystemindex angegeben, der nicht unterstützt wird.

F2299517, Falsches Koordinatensystem ausgewählt

Anzeige: [F2299517](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Es wurde ein Koordinatensystem angegeben, das nicht unterstützt wird.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2299518, TCP nicht im BandarbeitsbereichAnzeige: [F2299518](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Der Toolcenterpoint befindet sich nicht im Bandarbeitsbereich. Es wurde ein Kommando abgesetzt welches voraussetzt, dass der Toolcenterpoint sich im Bandsynchronenarbeitsbereich befindet. Diese Voraussetzung ist nicht gegeben

F2299532, Werte für relatives Absynchronisieren ungültigAnzeige: [F2299532](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Beim Konfigurieren des relativen Absynchronisieren wurden Werte angegeben, die ungültig sind.

Lösung: Geben Sie gültige Werte an.

F2299533, Kommandopuffer vollAnzeige: [F2299533](#)

Achsfehler, Resource_Error

Ursache: Es wurden mehr Kommandos in den Kommandopuffer gestellt als im Parameter K-0-0097 eingestellt wurde.

Lösung: Erhöhen Sie den Wert des Parameters K-0-0097.
Warten Sie auf das InBuffer-Signal vom Kommando, bevor Sie das nächste Kommando kommandieren.

F2299534, Transformation unterstützt Freiheitsgrad nichtAnzeige: [F2299534](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde im Parameter K-0-0042 eine Verdrehung um eine Achse angegeben, die die Transformation nicht als Freiheitsgrade unterstützt.

Lösung: Ändern Sie den K-0-0042 so, dass nur noch Verdrehungen um Achsen angegeben werden, die die Transformation als Freiheitsgrad unterstützt.

F2299537, Ungültiger ModulowertAnzeige: [F2299537](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Es wurde ein ungültiger Modulowert für die Kinematik durch den Anwender vorgegeben. Modulowerte dürfen nur in einem positiven Wertebereich vorgegeben werden.

Ursache: Es wurde ein negativer Modulowert für eine Kinematikachse vorgegeben.

Lösung: Prüfen Sie die Modulowerte der Einzelachsen.

F229953B, Lineares Band nicht translatorisch gewichtetAnzeige: [F229953B](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurden ein lineares Band mit einer Achse konfiguriert, die nicht linear gewichtet ist.

Lösung: Konfigurieren Sie ein lineares Band mit einer linear konfigurierten Achse.

F229953C, Kreisscheibe nicht rotatorisch gewichtetAnzeige: [F229953C](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurden eine Kreisscheibe mit einer Achse konfiguriert, die nicht rotatorisch gewichtet ist.

Lösung: Konfigurieren Sie eine Kreisscheibe mit einer rotatorisch konfigurierten Achse.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F229953D, Kinematik exzessive Lagesollwertdifferenz

Anzeige: [F229953D](#)

Achsfehler, Device_Error

Ursache: Es wurde eine zu große Sollgeschwindigkeit über den zyklischen Sollwertkanal der Kinematik kommandiert.

Entweder durch eine direkte Geschwindigkeitsvorgabe oder indirekt durch einen absoluten Positions-Istwert, welcher eine zu große resultierende Geschwindigkeit zur Folge hat.

Dabei ist der Geschwindigkeitsgrenzwert des zyklischen Sollwertkanals im MCS der Parameter K-0-0003. Für den zyklischen Sollwertkanal im ACS werden die Geschwindigkeitsgrenzwerte aus den Grenzwerten der Einzelachsen A-0-0032 / A-0-0033 bestimmt. Überschreitet die resultierende Geschwindigkeit einer Achse den für diese Achse ermittelten Geschwindigkeitsgrenzwert so wird dieser Fehler für den zyklischen Kanal im ACS generiert.

Lösung: Überprüfen Sie die Werte für K-0-0003 oder A-0-0032/A-0-0033 in Abhängigkeit welchen zyklischen Kanal Sie verwenden.

Lösung: Überprüfen Sie die der Kinematik vorgegebenen Sollwerte.

F229953E, Zielpunkt der Bewegung außerhalb ACS-Softwareendschalter

Anzeige: [F229953E](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Ein Endpunkt wurde kommandiert, der sich außerhalb des Verfahrbereichs der Achsen befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte innerhalb des Verfahrbereichs der Achsen.

F229953F, Zielpunkt der Bewegung außerhalb MCS-Softwareendschalter

Anzeige: [F229953F](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Ein Endpunkt wurde kommandiert, der sich außerhalb des Verfahrbereichs der Softwareendschalter K-0-0005 und K-0-0006 befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte innerhalb des Verfahrbereichs der Achsen.

F2299540, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 0

Anzeige: [F2299540](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299541, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 1

Anzeige: [F2299541](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299542, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 2

Anzeige: [F2299542](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299543, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 3

Anzeige: [F2299543](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2299544, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 4Anzeige: [F2299544](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F2299545, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 5**Anzeige: [F2299545](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F2299546, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 6**Anzeige: [F2299546](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F2299547, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 7**Anzeige: [F2299547](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F2299548, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 8**Anzeige: [F2299548](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F2299549, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 9**Anzeige: [F2299549](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F229954A, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 10**Anzeige: [F229954A](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F229954B, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 11**Anzeige: [F229954B](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F229954C, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 12**Anzeige: [F229954C](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.**Lösung:** Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.**F229954D, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 13**Anzeige: [F229954D](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F229954E, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 14

Anzeige: [F229954E](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F229954F, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 15

Anzeige: [F229954F](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299550, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 16

Anzeige: [F2299550](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299551, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 17

Anzeige: [F2299551](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299552, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 18

Anzeige: [F2299552](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299553, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 19

Anzeige: [F2299553](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299554, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 20

Anzeige: [F2299554](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299555, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 21

Anzeige: [F2299555](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299556, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 22

Anzeige: [F2299556](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.

Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299557, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 23

Anzeige: [F2299557](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299558, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 24

Anzeige: [F2299558](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299559, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 25

Anzeige: [F2299559](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F229955A, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 26

Anzeige: [F229955A](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F229955B, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 27

Anzeige: [F229955B](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F229955C, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 28

Anzeige: [F229955C](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F229955D, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 29

Anzeige: [F229955D](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F229955E, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 30

Anzeige: [F229955E](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F229955F, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 31

Anzeige: [F229955F](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert der sich in der Schutzzone befindet.
Lösung: Kommandieren Sie nur Punkte die sich nicht in der Schutzzone befinden.

F2299560, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 0

Anzeige: [F2299560](#) Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2299561, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 1

Anzeige: [F2299561](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299562, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 2

Anzeige: [F2299562](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299563, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 3

Anzeige: [F2299563](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299564, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 4

Anzeige: [F2299564](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299565, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 5

Anzeige: [F2299565](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299566, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 6

Anzeige: [F2299566](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299567, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 7

Anzeige: [F2299567](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299568, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 8

Anzeige: [F2299568](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299569, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 9

Anzeige: [F2299569](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229956A, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 10

Anzeige: [F229956A](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F229956B, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 11Anzeige: [F229956B](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229956C, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 12Anzeige: [F229956C](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229956D, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 13Anzeige: [F229956D](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229956E, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 14Anzeige: [F229956E](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229956F, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 15Anzeige: [F229956F](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299570, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 16Anzeige: [F2299570](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299571, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 17Anzeige: [F2299571](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299572, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 18Anzeige: [F2299572](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299573, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 19Anzeige: [F2299573](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299574, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 20Anzeige: [F2299574](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F2299575, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 21

Anzeige: [F2299575](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299576, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 22

Anzeige: [F2299576](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299577, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 23

Anzeige: [F2299577](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299578, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 24

Anzeige: [F2299578](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299579, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 25

Anzeige: [F2299579](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229957A, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 26

Anzeige: [F229957A](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229957B, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 27

Anzeige: [F229957B](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229957C, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 28

Anzeige: [F229957C](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229957D, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 29

Anzeige: [F229957D](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F229957E, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 30

Anzeige: [F229957E](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F229957F, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 31Anzeige: [F229957F](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Es wurde ein Endpunkt kommandiert dessen Pfad der Bewegung durch die Schutzzone verläuft.

F2299580, Ungültige FehlerreaktionAnzeige: [F2299580](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde ein Kinematik-Kommando abgesetzt, bei dem eine ungültige Fehlerreaktion des Bandes angegeben wurde.

Lösung: Geben Sie eine gültige Fehlerreaktion des Bandes an.

F22B0003, Kinematik existiert nichtAnzeige: [F22B0003](#)

Achsfehler, State_Machine_Error

Ursache: Bei Aufruf des Funktionsbausteins MC_AddAxisToGroup oder MC_RemoveAxisFromGroup wurde eine Kinematik angegeben, die nicht existiert.

Lösung: Eingänge der Kinematik-PLCOpen-Funktionsbausteine überprüfen.

F22B0010, Fehler beim internen Konvertieren der RoCo-ParameterAnzeige: [F22B0010](#)

Achsfehler, System_Error

Ursache: Es trat ein Fehler beim Bearbeiten der K-Parameter auf:

- Die Anzahl der Kinematiken ist fehlerhaft (siehe C-0-2484).
- Die Anzahl oder der Typ der Achsen in der Kinematik ist nicht korrekt (siehe K-0-0008).
- Der Beschleunigungsfaktor einer/mehrerer Achsen ist fehlerhaft.
- Der Geschwindigkeitsfaktor einer/mehrerer Achsen ist fehlerhaft.
- Der Positionsfaktor einer/mehrerer Achsen ist fehlerhaft.
- Der Zugriff oder die Indizierung auf die Achsen ist fehlerhaft.
- Der interne Speicher der RoCo ist nicht verfügbar.
- Ein oder mehrere interne Default-Parameter sind nicht korrekt.

Lösung: Wenden Sie sich bitte an den Service.

F22B0011, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 0Anzeige: [F22B0011](#)

Achsfehler, System_Error

Allgemeine Parameter aller Kinematiken sind fehlerhaft.
(siehe C-0-2840, C-0-0400, C-0-0001).

F22B0012, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 1Anzeige: [F22B0012](#)

Achsfehler, System_Error

Geschwindigkeitsparameter in der Kinematik sind fehlerhaft:
(siehe K-0-0003, A-0-0032, A-0-0033, A-0-0056, A-0-0057, A-0-0058)

F22B0013, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 2Anzeige: [F22B0013](#)

Achsfehler, System_Error

Positionsparameter in der Kinematik sind fehlerhaft:
(siehe A-0-0034 gewichtet mit A-0-00053, A-0-00054, A-0-00055).

F22B0014, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 3Anzeige: [F22B0014](#)

Achsfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Allgemeine Parameter einer Kinematik sind fehlerhaft:

(siehe K-0-0002, K-0-0007, K-0-0008, A-0-0059, A-0-0002, K-0-0021 .. K-0-0036, K-0-0040, K-0-0041).

F22B0015, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 4

Anzeige: [F22B0015](#)

Achsfehler, System_Error

Meßsystem-Parameter in der Kinematik sind fehlerhaft.

Ursache	Lösung
Eine Achse der Kinematik ist Modulo gewichtet und der Modulo-Wert ist zu groß	Verkleinern sie den Modulo-Wert der Achse im Parameter A-0-0045

Tab. 3-6: Fehlerursache und Lösung

F22B0016, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 5

Anzeige: [F22B0016](#)

Achsfehler, System_Error

Band-Parameter sind fehlerhaft (siehe K-0-0070 .. K-0-0074).

F22B0020, Transformation existiert nicht

Anzeige: [F22B0020](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Es wurde im Parameter K-0-0031 eine Transformation konfiguriert die nicht unterstützt wird.

F22B0021, Achswinkel außerhalb Definitionsbereich

Anzeige: [F22B0021](#)

Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Ursache: Die angegebenen/errechneten Achswinkel liegen in der im Parameter K-0-0031 angegeben Transformation außerhalb des Definitionsbereichs. Bitte überprüfen Sie die kommandierten Punkte bzw. den Pfad der Bewegung.

F22B0022, Punkt kann durch Transformation nicht erreicht werden

Anzeige: [F22B0022](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Die angegebenen/errechneten Punkt kann von der im Parameter K-0-0031 angegeben Transformation nicht erreicht werden. Bitte überprüfen Sie die kommandierten Punkte bzw. den Pfad der Bewegung.

F22B0023, In Schutzzone der Transformation

Anzeige: [F22B0023](#)

Achsfehler, Input_Range_Error

Ursache: Bei der im Parameter K-0-0031 angegebenen Transformation wurde eine Schutzzone konfiguriert. Der angegebene/errechnete Punkt befindet sich in dieser Schutzzone. Bitte überprüfen Sie die kommandierten Punkte bzw. den Pfad der Bewegung.

F22B0024, Achse hat falsche Wichtung für Transformation

Anzeige: [F22B0024](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Ursache: Im Parameter K-0-0031 wurde eine Transformation angegeben die eine Wichtung von mindestens einer Achse vorschreibt. Eine Achse hat eine falsche Wichtung für die Transformation. Bitte überprüfen sie die Achswichtungen aller Achsen mit der Transformationsbeschreibung.

F22B0025, Zu wenig Achsen für Transformation

Anzeige: [F22B0025](#)

Achsfehler, Input_Invalid_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

- Ursache:** Es wurde eine Achsgruppe mit einem Transformationsschema im Parameter K-0-0031 angelegt, die mehr Achsen benötigt als im Parameter K-0-0008 angegeben wurden.
Bitte überprüfen Sie die Achskonfiguration bzw. das Transformationsschema.

F22B0026, Schutzzone existiert nicht

- Anzeige: [F22B0026](#) Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR
Die angegebene Schutzzone existiert nicht.
- Ursache:** Es wurde eine ungültige Schutzzonenummer ausgewählt.
- Lösung:** Wählen Sie eine gültige Schutzzonenummer.

F22B0027, Typ der Schutzzone existiert nicht

- Anzeige: [F22B0027](#) Achsfehler, INPUT_RANGE_ERROR
Der angegebene Typ der Schutzzone existiert nicht.
- Ursache:** Es wurde ein ungültiger Schutzzonentyp ausgewählt.
- Lösung:** Wählen Sie einen gültigen Schutzzonentyp.

F22E0000, Antriebsfehler (generische Achse)

- Anzeige: [F22E0000](#) Achsfehler, Device_Error
Bitte informieren Sie sich in der Originaldokumentation ihres Antriebs.

F2350066, Achsliste in K-0-0008 nicht lückenlos

- Anzeige: [F2350066](#) Achsfehler, Access_Error
- Ursache:** Achsliste in K-0-0008 nicht lückenlos.

F2350071, Gantry-Error: Maximaler Nachlauf überschritten

- Anzeige: [F2350071](#) Achsfehler, Access_Error
- Ursache:** Gantry-Error: Maximaler Nachlauf überschritten.

3.1.8 F5-Fehler, Steuerungsfehler**F5-Fehler, Fehlerreaktion**

- Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird an der Steuerungsanzeige angezeigt.
Alle Achsen werden bestmöglich stillgesetzt.

F50B0002, sercos Kommunikation unterbrochen

- Anzeige: [F50B0002](#) Steuerungsfehler, System_Error
Der LWL-Ring wurde unterbrochen, nachdem bereits erkannt wurde, dass er geschlossen war.
- Ursache:**
- Defekter Lichtwellenleiterring,
 - defekter Antrieb,
 - die optische Sendeleistung der Steuerung "C-0-0502, sercos Master, LWL-Länge" oder die eines Teilnehmers im sercos Interface-Ring sind falsch eingestellt.
- Lösung:** Alle Lichtwellenleiter überprüfen.
Optische Sendeleistung aller Teilnehmer am sercos Ring der tatsächlichen LWL-Länge anpassen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F50B0010, Hardware defekt

Anzeige: [F50B0010](#) Steuerungsfehler, Device_Error

Der Systemtakt kann nicht auf den externen Takt des sercos Funktionsmoduls umgeschaltet werden.

Ursache: Das Funktionsmodul stellt das Taktsignal nicht zur Verfügung. Die Steuerungshardware kann das Taktsignal nicht weiterleiten.

Lösung: Bitte wenden Sie sich an den Service.

F50B0011, Nicht kompatibles sercos Gerät

Anzeige: [F50B0011](#) Steuerungsfehler, Device_Error

Ursache: Nicht kompatibles sercos Gerät.

F50D2000, Zwangshalt aktiviert

Anzeige: [F50D2000](#) Steuerungsfehler, System_Error

Obwohl in Ihrem Projekt aktive Achsen existierten (reale Achse mit mindestens 'PowerOn', virtuelle Achse aktiviert), haben Sie die SPS gestoppt (im IndraWorks über MLC-Symbolleiste oder im IndraLogic z.B. über den Kontext-Menüpunkt Online⇒Stop).

Ursache: Bei gestoppter SPS ist es nicht möglich, aktive Achsen weiter arbeiten zu lassen. Für diese Achsen wird ein Zwangshalt aktiviert.

Lösung: Fehler löschen, SPS wieder starten...

F5113002, Sollgeschwindigkeit zu hoch für Zykluszeit

Anzeige: [F5113002](#) Steuerungsfehler, Calculation_Error

Aus der definierten Zykluszeit resultiert eine maximal zulässige Geschwindigkeit für auf der Steuerung interpolierte Achsen.

Diese maximal zulässige Geschwindigkeit wurde innerhalb der MotionControl-Wirkungskette erreicht bzw. überschritten. Es wurde eine Fehlerreaktion ausgelöst.

Weitere Informationen unter

- Rexroth IndraMotion MLC 13 VRS, Funktionsbeschreibung, Kapitel Betriebsarten für synchrone Bewegungen mit elektronischer Getriebe-funktion
- Randbedingungen für die Geschwindigkeitsvorgabe an eine Achse im PLCopen-Zustand "Synchronized Motion"

F5180001, Illegale Leitachskombination

Anzeige: [F5180001](#) Steuerungsfehler, Other_Error

Im SPS-Programm werden Bewegungskommandos für synchrone Bewegungen generiert.

Diese Kommandos können vom Steuerungskern nicht gleichzeitig ausgeführt werden.

Die geforderte Leitachskombination ist rekursiv. Von den Achsen wird indirekt gefordert sich selbst zu folgen.

Beispiel:

Die erste Achse folgt der zweiten Achse, diese wiederum folgt der dritten Achse.

Wird von der dritte Achse gefordert der ersten Achse zu folgen, generiert der Steuerungskern den Fehler "Rekursive Leitachskombination".

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Im SPS-Programm wurden Bewegungskommandos für synchrone Bewegungen generiert, die vom Steuerungskern nicht gleichzeitig ausgeführt werden können. Eine rekursive Leitachskombination wird vom Steuerungskern nicht unterstützt.

Lösung: Aktualisieren Sie das SPS-Programm.

F5180005, Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel

Anzeige: **F5180005**

Steuerungsfehler, System_Error

Im Parameter "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert " wird die Zykluszeit der Steuerung definiert. Der Steuerungskern muss innerhalb des definierten Zyklus bearbeitet werden.

Der Motion Kernel erfüllt im wesentlichen zwei Aufgaben. Diese sind:

Istwerterfassung

Sollwertgenerierung

Wird der zweite Teil des Motion Kernels, die Sollwertgenerierung, nicht in dem eingestellten Motion-Zyklus komplett abgearbeitet so wird eine Fehlerreaktion durchgeführt.

Ist die Anzahl dieser Ausfälle (C-0-0422) größer als der über den Parameter "C-0-0420, Motion, Empfindlichkeit des Watchdogs" eingestellte Wert, so wird der Fehler "**F5180005: Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel**" ausgegeben.

Zur Überprüfung der Zeiten kann Im Dialogfenster "Zykluszeiten" die Zeit ,die zur Berechnung der Motion benötigt wird, ausgelesen werden. Die Zeiten der konfigurierten SPS- Task kann über die "Taskkonfiguration" ausgelesen werden.

Siehe auch Tasksystem

Ursache:	Lösung:
Die Zeit die der Motion Kernel benötigt ist größer als ein Motion-Zyklus.	Erhöhen Sie die Motion- Zykluszeit "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert ".
Der Motion Kernel ist von einer oder mehreren höherprioren Tasks verdrängt worden.	- Überprüfen Sie die Laufzeiten der Tasks die höherprior sind als der Motion Kernel. Versuchen Sie Programmtteile der dieser Tasks, die viel Zeit beanspruchen, in Tasks auszulagern die eine niedrigere Priorität als der Motion Kernel besitzen. - Prüfen Sie ob es nötig ist, dass diese Tasks höherprior als der Motion Kernel sind. Verringern Sie gegebenenfalls die Priorität dieser Tasks oder erhöhen Sie die Priorität des Motion Kernels.

F5180006, Zykluszeitüberschreitung Istwerterfassung

Anzeige: **F5180006**

Steuerungsfehler, System_Error

Im Parameter "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert " wird die Zykluszeit der Steuerung definiert. Der Steuerungskern muss innerhalb des definierten Zyklus bearbeitet werden.

Der Motion-Kernel erfüllt im wesentlichen zwei Aufgaben. Diese sind:

Istwerterfassung

Sollwertgenerierung

Wird der erste Teil des Motion Kernels, die Istwerterfassung, nicht in dem eingestellten Motion-Zyklus komplett abgearbeitet so wird der Fehler "**F5180006: Zykluszeitüberschreitung Istwerterfassung**" ausgegeben.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Zur Überprüfung der Zeiten kann Im Dialogfenster "Zykluszeiten" die Zeit ,die zur Berechnung der Motion benötigt wird, ausgelesen werden. Die Zeiten der konfigurierten SPS- Task kann über die "Taskkonfiguration" ausgelesen werden.

Siehe auch Tasksystem

Ursache:	Lösung:
Die Zeit die der Motion Kernel für die Istwerterfassung benötigt ist größer als ein Motion-Zyklus.	Erhöhen Sie die Motion- Zykluszeit "C-0-0400, Motion, Zykluszeit, Sollwert ".
Der Motion Kernel ist von einer oder mehreren höherpriorien Tasks verdrängt worden.	- Überprüfen Sie die Laufzeiten der Tasks die höherprior sind als der Motion Kernel. Versuchen Sie Programmteile der dieser Tasks, die viel Zeit beanspruchen, in Tasks auszulagern die eine niedrigere Priorität als der Motion Kernel besitzen. - Prüfen Sie ob es nötig ist, dass diese Tasks höherprior als der Motion Kernel sind. Verringern Sie gegebenenfalls die Priorität dieser Tasks oder erhöhen Sie die Priorität des Motion Kernels.

F5300001, Übertemperatur

Anzeige: [F5300001](#)

Steuerungsfehler, System_Error

Im Parameter "C-0-0300, PLS Nr.1, Steuerwort" ist die Ausgangsüberwachung des Nockenschaltwerks mit Fehlerklasse 'F5' aktiviert.

Die Temperatur mindestens eines Ausgangstreiber an den Steckern 'X2O1' oder 'X2O2' des Funktionsmoduls ist zu hoch. Dies kann mehrere Ursachen haben:

- Kurzschluss in der angeschlossenen Verkabelung,
- Defekt im angeschlossenen Gerät,
- Überlastung eines Ausgangs,
- unzureichende Belüftung des Funktionsmoduls.



Der Ausgangstreiber schaltet selbständig die Ausgänge ab. Die Fehlerreaktion der Ausgangstreiber kann nicht beeinflusst werden.



Die Ausgangsüberwachung kann im Parameter C-0-0300 abgeschaltet bzw. die Fehlerklasse reduziert werden.

Ursache: Übertemperatur der Ausgangstreiber an den Steckern 'X2O1' und 'X2O2' des Nockenschaltwerks.

Lösung: Überprüfen Sie die Verkabelung zu den angeschlossenen Geräten bzw. die Geräte selbst.

F5300002, Spannungsversorgungsausfall

Anzeige: [F5300002](#)

Steuerungsfehler, System_Error

Im Parameter "C-0-0300, PLS Nr.1, Steuerwort" ist die Spannungsüberwachung des Nockenschaltwerks mit Fehlerklasse 'F5' aktiviert. Die Spannung am Stecker 'X1S' des Funktionsmoduls ist unzureichend.



Die Spannungsüberwachung kann im Parameter C-0-0300 abgeschaltet bzw. die Fehlerklasse reduziert werden.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Unterspannung am Stecker 'X1S' des Nockenschaltwerks.

Lösung: Überprüfen Sie die Spannungsversorgung des Funktionsmoduls.

F5300100, RTOS Fehler auf PLS Funktionsmodul

Anzeige: **F5300100**

Steuerungsfehler, System_Error

Das Nockenschaltwerk wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler im Nockenschaltwerk aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F536000E, MLPI: Watchdog Fehler

Anzeige: **F536000E**

Steuerungsfehler, Other_Error

Ein MLPI Watchdog ist abgelaufen und hat einen Fehler ausgelöst.

Ursache: Eine MLPI Task hat nicht innerhalb des konfigurierten Zeitfensters den Watchdog zurückgesetzt.

Lösung: Korrigieren Sie den MLPI-Aufruf und überprüfen Sie Ihre Watchdog-Einstellungen.

3.1.9 F8-Fehler, Fataler Steuerungsfehler**F8-Fehler, Fehlerreaktion**

Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird am Display angezeigt.

Alle Achsen werden bestmöglich stillgesetzt.

F80B0004, Zweifacher AT Ausfall

Anzeige: **F80B0004**

Fataler Steuerungsfehler, System_Error

Es wurden zwei aufeinanderfolgende Antriebstelegramme (AT) eines Antriebes oder zwei aufeinanderfolgende Master-Daten-Telegramme (MDT) von der Steuerung nicht empfangen.

Ursache: **sercos II Führungskommunikation:**

- Lichtwellenleiter nicht korrekt aufgeschraubt,
- defekter Lichtwellenleiterring,
- defekter Antrieb,
- die optische Sendeleistung der Steuerung "C-0-0502, sercos Master, LWL-Länge" oder die eines Teilnehmers im sercos Interface-Ring sind falsch eingestellt.

sercos III Führungskommunikation:

- Ethernet-Kabel nicht korrekt aufgesteckt oder im laufenden Betrieb abgezogen,
- defektes Ethernet-Kabel,
- defekter Antrieb.

Lösung: **sercos II Führungskommunikation:**

Alle Lichtwellenleiter überprüfen.

Passen Sie die optische Sendeleistung aller Teilnehmer am sercos Ring der tatsächlichen LWL-Länge an, tauschen Sie evtl. defekte Teilnehmer.

sercos III Führungskommunikation:

Alle Ethernet-Verbindungen zwischen Steuerung und den Antrieben überprüfen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F80B0015, Fehler RTOS (Real Time Operating System)

Anzeige: **F80B0015**

Fataler Steuerungsfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F80B0016, Ungültige AT-Daten

Anzeige: **F80B0016**

Fataler Steuerungsfehler, Communication_Error

Es wurden in zwei aufeinanderfolgenden Antriebstelegrammen (AT) keine gültigen Daten eines sercos III Gerätes von der Steuerung erkannt.

Ursache:

- Ethernet-Kabel nicht korrekt aufgesteckt oder im laufenden Betrieb abgezogen,
- defektes Ethernet-Kabel,
- defektes Gerät,

Lösung: Alle Ethernet-Verbindungen zwischen Steuerung und den Geräten überprüfen.

F80B0017, Ausfall Consumer-Verbindung

Anzeige: **F80B0017**

Fataler Steuerungsfehler, Communication_Error

Eine sercos III Consumer-Verbindung der Steuerung arbeitet nicht taktsynchron.

Ursache:

- NewData-Bit der sercos III Verbindung toggelt nicht im vorgegebenen Zyklus,
- durch Störungen fallen zu viele Telegramme aus,
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung:

- Producer der Verbindung (sercos III Slave) arbeitet nicht korrekt.
- Alle Ethernet-Verbindungen zwischen Steuerung und den Geräten überprüfen.

F80B0018, Ausfall Producer-Verbindung

Anzeige: **F80B0018**

Fataler Steuerungsfehler, Communication_Error

Ein sercos III Slave meldet einen Fehler in einer sercos III Consumer-Verbindungen.

Ursache:

- NewData-Bit der sercos III Verbindung toggelt nicht im vorgegebenen Zyklus,
- durch Störungen fallen zu viele Telegramme aus,
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung:

- Producer der Verbindung (Steuerung oder anderer sercos III Slave) arbeitet nicht korrekt.
- Alle Ethernet-Verbindungen zwischen Steuerung und den Geräten überprüfen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F80B0019, Consumer-Verbindung TimeoutAnzeige: **F80B0019**

Fataler Steuerungsfehler, Communication_Error

Eine taktasynchrone sercos III Consumer-Verbindung beginnt in CP4 nicht mit dem produzieren gültiger Daten innerhalb der Timeout-Zeit.

Ursache:

- Gerät noch nicht bereit,
- Timeoutzeit zu klein,
- ein interner Firmware-Fehler ist aufgetreten.

Lösung:

- Gerät überprüfen,
- Timeoutzeit vergrößern (C-0-0505).

F80B0162, Interner SteuerungsfehlerAnzeige: **F80B0162**

Fataler Steuerungsfehler, Communication_Error

Fehler in der zyklischen Datenübertragung.

Ursache:

- Der Datentransfer aus dem sercos III FPGA ist fehlgeschlagen

Lösung:

Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F80B0163, Interner SteuerungsfehlerAnzeige: **F80B0163**

Fataler Steuerungsfehler, Communication_Error

Fehler in der zyklischen Datenübertragung.

Ursache:

- Der Datentransfer in den sercos III FPGA ist fehlgeschlagen.

Lösung:

Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F8200023, Kritische Temperatur erreicht, Prozessor wird angehaltenAnzeige: **F8200023**

Fataler Steuerungsfehler, Device_Error

Die kritische Temperatur wurde überschritten, der Prozessor wird angehalten bzw. die Steuerungshardware heruntergefahren, um Schäden an der Hardware zu vermeiden.

CML25, CML45, CML65:

Die Steuerung wird in den Sleep-Mode versetzt, im Display erscheint "SLEEP".

Eine Sicherung der remanenten Daten kann nicht mehr durchgeführt werden.

VEP:

Die Steuerung wird ordnungsgemäß herunter gefahren.

Eine Sicherung der remanenten Daten wird hierbei noch durchgeführt.

Kritische Temperaturen der Steuerungen

Steuerung	Temperatur
CML25	91°C (196°F)
CML45, CML65	74°C (165°F)
VEP	69°C (156°F)

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Siehe hierzu auch Diagnose "E0200002, Temperaturwarnung".

- Ursache:**
- Die Steuerung wurde an einem Platz montiert, an welchem eine ausreichende Belüftung nicht sichergestellt ist.
 - An einem Montageplatz mit unzureichender Belüftung wurde kein Lüfter an der Steuerung angebracht.
- Lösung:** Die Steuerung abschalten und abkühlen lassen.
Zusätzlich für ausreichende Belüftung sorgen oder einen Lüfter an der Steuerungshardware anbringen.

3.1.10 F9-Fehler, Fataler Systemfehler

F9-Fehler, Fehlerreaktion

Logbucheintrag wird generiert, Meldung wird an der Steuerungsanzeige angezeigt.

Firmware arbeitet nicht mehr, Aufruf von FatalSystemErrorHandler(), keine Fehlerreaktion zum Antrieb, Momentenfreischaltung.



Siehe auch

- Fehlerkategorien
- Vorgehensweise im Fehlerfall SysError

Rexroth IndraMotion MLC 13VRS, Funktionsbeschreibung, DOK-MLC***-FUNC****V13-APRS-DE-P, R911336294

Rexroth IndraLogic XLC 13VRS, Funktionsbeschreibung, DOK-XLC***-FUNC****V13-APxx-DE-P, R911336351

F9010001, Standardobjekt auf falscher Adresse

Anzeige: [F9010001](#)

Fataler Systemfehler, Access_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9010002, Speicherzuweisungsfehler, kein Speicher verfügbar

Anzeige: [F9010002](#)

Fataler Systemfehler, Access_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9010003, Ungültiger Funktionszeiger

Anzeige: [F9010003](#)

Fataler Systemfehler, Access_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90B0012, sercos Interface Zeitüberwachung aufgetreten

Anzeige: [F90B0012](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F90B0020 bis F90B0028, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90B0029, DRI, Fehler beim Laden der Firmware des CFL01.1-Q2-FPGA

Anzeige: **F90B0029**

Fataler Systemfehler, System_Error

Das CrossCom-Modul (CFL01.1-Q2) sollte als sercos II Schnittstelle für den Antriebsring verwendet werden. Die benötigte Firmware konnte jedoch nicht in das FPGA des Moduls geladen werden.

Die Steuerung wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache:

- Das CrossCom-Modul (CFL01.1-Q2) ist defekt,
- ein nicht unterstütztes CrossCom-Modul (CFL01.1-Q2) ist aufgesteckt,
- die Firmwaredatei "querdpll_fpga.bin" wurde nicht auf der CompactFlash Karte gefunden.

Lösung: Führen Sie einen Firmwaredownload über IndraWorks durch.

Tritt der Fehler dann immer noch auf, ist das Funktionsmodul defekt. Es muss ausgetauscht werden.

F90B0030 bis F90B0124, RTOS-Fehler (Real Time Operating System)

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D1021, Fehler ReadParameter, kein Speicher

Anzeige: **F90D1021**

Fataler Systemfehler, Device_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D1023, Fehler WriteParameter

Anzeige: **F90D1023**

Fataler Systemfehler, Device_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D1024, Fehler WriteParameter, kein Speicher

Anzeige: **F90D1024**

Fataler Systemfehler, Device_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D1032, Fehler beim Zugriff auf die Achsen (1)

Anzeige: **F90D1032**

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F90D1033, Fehler beim Zugriff auf die Achsen (2)

Anzeige: [F90D1033](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D1038, Fehler beim Empfangen MessageQueue

Anzeige: [F90D1038](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D1039, Thread konnte nicht gestartet werden

Anzeige: [F90D1039](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D103A, Endlosschleife verlassen

Anzeige: [F90D103A](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D103D, Fehlerhafte Initialisierung der SPS

Anzeige: [F90D103D](#) Fataler Systemfehler, INPUT_RANGE_ERROR

Bei grundlegenden Initialisierungsschritten der SPS ist ein Fehler aufgetreten, die Steuerung kann aus diesem Grund nicht in Betrieb genommen werden.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Sollte das Problem bei jedem weiteren Start der Steuerung bestehen, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D1204, Kein Speicher

Anzeige: [F90D1204](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F90D1209, Kein Speicher

Anzeige: [F90D1209](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F9180002, Maximale Anzahl der Achsen überschrittenAnzeige: **F9180002**

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9180003, Achse fehlerhaft registriertAnzeige: **F9180003**

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9180004, Unbekannter Moduswechsel gefordertAnzeige: **F9180004**

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9200016, PLC, Watchdog abgelaufenAnzeige: **F9200016**

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9200017, Hardware, Watchdog abgelaufenAnzeige: **F9200017**

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9200020, MK1, Watchdog abgelaufenAnzeige: **F9200020**

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9200021, MK2, Watchdog abgelaufenAnzeige: **F9200021**

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F9200034, Kein freier Arbeitsspeicher (RAM) verfügbar

Anzeige: [F9200034](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist kein weiterer freier Arbeitsspeicher (RAM) verfügbar.

Dies hat zu einem kritischen Systemzustand geführt, da weitere Vorgänge im System, welche Speicher benötigen, nicht mehr durchgeführt werden können.

Beispielsweise kann evtl. keine Kommunikation zu den Antrieben durchgeführt werden.

Siehe hierzu auch die zugehörige Warnung.

Ursache:	Lösung:
Ein Fehler im SPS-Anwender-Programm, welches ständig Speicher reserviert, der jedoch nicht mehr freigegeben wird.	Das SPS-Anwenderprogramm auf Fehler dieser Art prüfen. Die Steuerung aus- und anschließend wieder einschalten, um anschließend die Überprüfung vorzunehmen.
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch auftritt, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9200035, Kein freier remanenter Speicher (NVRAM) verfügbar

Anzeige: [F9200035](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist kein weiterer freier remanenter Speicher für das Steuerungssystem (NVRAM) verfügbar.

Dies hat zu einem kritischen Systemzustand geführt, da weitere Vorgänge im System, welche remanenten Speicher benötigen, nicht mehr durchgeführt werden können.

Siehe hierzu auch die zugehörige Warnung.



Diese Fehlermeldung betrifft nicht den Bereich der SPS-Retain-Daten.

Ursache:	Lösung:
Der Anwender hat zu viel remanenten Speicher reserviert. Dies kann der Fall sein, wenn bereits zu viele Objekte angelegt wurden, welche remanente Daten benötigen (Bsp.: Achsen, bestimmte Parameter) und nun z.B. eine weitere Achse angelegt werden soll.	Steuerung ausschalten, wieder einschalten. Falls der Fehler weiterhin besteht, muss der remanente Speicher der Steuerung gelöscht, d.h. der Auslieferungszustand der Steuerung muss wiederhergestellt werden. Siehe hierzu: Speicherlöschen
Ein Fehler in der Firmware.	Falls der Fehler nach sorgfältiger Untersuchung immer noch angezeigt wird, nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9220001, Ungültige Fehlerreaktion

Anzeige: [F9220001](#)

Fataler Systemfehler, Access_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9220002, Fehler in der Achszustandsmaschine

Anzeige: [F9220002](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240001, Exception, Divide Error

Anzeige: [F9240001](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240002, Exception, Invalid Opcode

Anzeige: [F9240002](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240003, Exception, Stack Fault

Anzeige: [F9240003](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240004, Exception, General Protection Fault

Anzeige: [F9240004](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240005, Exception, Page Fault

Anzeige: [F9240005](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240006, Exception, Coprocessor Error

Anzeige: [F9240006](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240007, Exception, Unknown Exception

Anzeige: [F9240007](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten.

Lösung: Bitte nehmen Sie Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240020, Zeitüberschreitung beim Senden der Message Queue

Anzeige: [F9240020](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240021, Zeitüberschreitung beim Empfangen der Message Queue

Anzeige: [F9240021](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240022, Nicht genügend Platz im Sendebuffer der Message Queue

Anzeige: [F9240022](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240023, Nicht genügend Platz im Empfangsbuffer der Message Queue

Anzeige: [F9240023](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240024, Fehler beim Senden der Message Queue

Anzeige: [F9240024](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240025, Fehler beim Empfangen der Message Queue

Anzeige: [F9240025](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9240026, Fehlerreaktion nicht möglich

Anzeige: [F9240026](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Es ist ein interner Firmware-Fehler aufgetreten. Das Gerät wurde von der Firmware abgeschaltet.

Ursache: In der Firmware ist ein Fehler aufgetreten.

Lösung: Nehmen Sie bitte Kontakt mit dem Kundendienst auf.

F9299519, JCS ist nicht gesetzt

Anzeige: [F9299519](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Trafofehler: JCS wurde intern nicht gesetzt.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F929951A, BCS ist nicht gesetzt

Anzeige: [F929951A](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Trafofehler: BCS wurde intern nicht gesetzt.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F929951B, WCS ist nicht gesetzt

Anzeige: [F929951B](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Trafofehler: WCS wurde intern nicht gesetzt.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F929951C, PCS ist nicht gesetzt

Anzeige: [F929951C](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Trafofehler: PCS wurde intern nicht gesetzt.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F929951D, Trafo-Manager nicht gesetzt

Anzeige: [F929951D](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Trafofehler: Trafo Manager wurde intern nicht gesetzt.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F929951E, Preshape execute error

Anzeige: [F929951E](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Fehler im PreShape execute

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F929951F, Shape execute error

Anzeige: [F929951F](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Fehler im Shape execute

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F9299520, Postshape execute error

Anzeige: [F9299520](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Fehler im PostShape execute

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F9299521, Bewegung bei diesem Kommando nicht erlaubt

Anzeige: [F9299521](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Interner Fehler beim absetzen eines Kommandos

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F9299522, Robot nicht gesetzt

Anzeige: [F9299522](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Roboter wurde intern nicht gesetzt

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F9299523, Bandzeit nicht gesetzt

Anzeige: [F9299523](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: Interner Fehler eine Zeit wurde nicht gesetzt.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F9299524, Initialisierungsfehler Absynchronisation

Anzeige: [F9299524](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: Interner Fehler bei der Initialisierung der Absynchronisierungsbewegung
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F9299525, Ipo: Zykluszeit Null

Anzeige: [F9299525](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: Interner Fehler: Zykluszeit des IPOs wurde nicht gesetzt
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F9299526, Ipo: Distanz kleiner Null

Anzeige: [F9299526](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: Interner Fehler: IPO Distanz kleiner "0"
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F9299527, Ipo: Zu viele Elemente

Anzeige: [F9299527](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: Interner Fehler: IPO zuviele Elemente
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0003, Schwerwiegender Transformationsfehler

Anzeige: [F92C0003](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: FPU-Trap in der Transformation z. B. Division durch Null in der Transformation
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0007, Unzulässiger Koordinatensystemwechsel

Anzeige: [F92C0007](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: Koordinatenwechsel von PC auf WC, den die Steuerung nicht korrekt erkannt hat.
Lösung: Fehlerhafte Software, Kundendienst benachrichtigen.

F92C0023, HEAP-Überlauf

Anzeige: [F92C0023](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: Heap-Überlauf.
Lösung: System-Heap Grenze erreicht System-Heap Grenze überprüfen.

F92C0028, Unzulässiger Interpolationstyp

Anzeige: [F92C0028](#) Fataler Systemfehler, System_Error
Ursache: Ein unzulässiger Interpolationstyp ist in der Satzvorbereitung aufgetreten.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F92C0079, Ungültige Robot Control KonfigurationAnzeige: **F92C0079**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Ungültige Robot Control Konfiguration**F92C007D, Ungültiger Init-Mode**Anzeige: **F92C007D**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Schwerwiegender Fehler im Steuerungshochlauf.**Lösung:** 1. Fehlerhafte Software,
2. Kundendienst benachrichtigen.**F92C00CC, Fehler bei Task-Suspend**Anzeige: **F92C00CC**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Fehler beim 'Suspendieren' eines Anwenderprozesses, der einen Laufzeitfehler hatte.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C00CD, Fehler bei Anwendertask-Suspend**Anzeige: **F92C00CD**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Fehler beim 'Suspendieren' eines Anwender-Ausgabeprozesses nach Auftreten eines Laufzeitfehlers.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C00D4, Fehler bei PARALLEL_END**Anzeige: **F92C00D4**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Sub-Prozess Counter bei PARALLEL_END ungleich null.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C00DD, Geräte-E/A, Exklusiv-Zugriff nicht sichergestellt**Anzeige: **F92C00DD**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Bei WRITE Geräte konnte der exklusive Zugriff nicht sichergestellt werden.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C00DE, Geräte-E/A, Fehler bei Exklusiv-Zugriff**Anzeige: **F92C00DE**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Nach einem SCHREIBE Gerät oder beim Abbruch eines SCHREIBE Gerät wurde ein Fehler im exklusiven Zugriff festgestellt.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C00E0, Dateikette nicht sequentiell**Anzeige: **F92C00E0**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateikette nicht sequentiell.

Fehler wird beim Hochlauf erkannt (CHECK_USMEM).

Anwenderspeicher wird reorganisiert, Verlust aller Dateien.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.**F92C00E1, Dateiverwaltungsfehler**Anzeige: **F92C00E1**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Fehler in der Dateiverwaltung.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Benachrichtigen Sie bitte den Kundendienst.

F92C00E2, Dateiverwaltungsfehler bei Dateien-E/A

Anzeige: [F92C00E2](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Fehler in der Dateiverwaltung.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00E3, Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil

Anzeige: [F92C00E3](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil des Anwenderspeichers.

Ggf. zu geringe SRAM-Batteriespannung.

Ggf. korrupte Datenstruktur.

Lösung: Batteriespannung prüfen.

Kundendienst benachrichtigen.

F92C00E4, Dateiverwaltungsfehler bei Dateiverkettung

Anzeige: [F92C00E4](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil. Fehler wird beim Hochlauf, Reset oder Rücksetzen erkannt. Anwenderspeicher wird reorganisiert, Verlust aller Dateien.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00E7, Unzulässiger Schreibzugriff (Dateiende)

Anzeige: [F92C00E7](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Schreibzugriff mit unzulässiger Zieladresse (Dateiende).

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00E8, Unzulässiger Schreibzugriff (Zieladresse zu gross)

Anzeige: [F92C00E8](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Schreibzugriff mit falscher Zieladresse. Zieladresse größer Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00E9, Dateiende überschritten

Anzeige: [F92C00E9](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiende überschritten!

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00EB, Unzulässiger Mode bei Datei lesen

Anzeige: [F92C00EB](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Falscher Mode beim Dateilesen.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00EC, Unzulässiger Mode bei Datei öffnen

Anzeige: [F92C00EC](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Falscher Mode beim Dateilesen.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00ED, Fehler beim Allokieren

Anzeige: [F92C00ED](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Ursache: Fehler beim Allokieren.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00EE, Falscher Datei-Open-Mode beim Allokieren

Anzeige: [F92C00EE](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Fehler beim Allokieren.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00F0, Falscher Steuermode bei Datei-Liste

Anzeige: [F92C00F0](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Falscher Steuer-Mode bei Liste.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00F1, Falscher Steuermode beim Datei schliessen

Anzeige: [F92C00F1](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Falscher Steuermode bei Datei schliessen.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C00F4, Dateikette nicht sequentiell

Anzeige: [F92C00F4](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateikette nicht sequentiell.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0314, Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil

Anzeige: [F92C0314](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil. Fehler wird beim Hochlauf erkannt, CHECK_USMEM.
Anwenderspeicher wird reorganisiert, Verlust aller Dateien.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0318, Datei Block-Status falsch

Anzeige: [F92C0318](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Schwerwiegender Datei-Verwaltungsfehler.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0319, Datei nicht sequentialisiert

Anzeige: [F92C0319](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil.
Fehler wird beim Hochlauf erkannt, CHECK_USMEM.
Anwenderspeicher wird reorganisiert, Verlust aller Dateien.
Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C043E, Fehlerhafte Absolutadresse im IRD-Programm

Anzeige: [F92C043E](#) Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: pkt-Datei und ird-Datei passen nicht zusammen.
Lösung: Eventuell wurde beim Übersetzen und erneutem Laden nur die ird-Datei geladen, d. h. pkt- und ird-Datei haben unterschiedliches Datum (Dateikennung).

F92C0456, Schwerwiegender Fehler in PKT-Datei

Anzeige: [F92C0456](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: In der PKT-Datei stehen unerwartete Verwaltungsdaten.

- Lösung:**
1. Ursprung der pkt-Datei feststellen.
 2. Datei ggf. an den Kundendienst schicken
 3. Kundendienst benachrichtigen.

F92C0ED8, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen

Anzeige: [F92C0ED8](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Zugriff auf geschlossene Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0ED9, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen

Anzeige: [F92C0ED9](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Zugriff auf geschlossene Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0EDA, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen

Anzeige: [F92C0EDA](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Zugriff auf geschlossene Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0EDB, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen

Anzeige: [F92C0EDB](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Zugriff auf geschlossene Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0EDC, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen

Anzeige: [F92C0EDC](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Zugriff auf geschlossene Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0EDD, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen

Anzeige: [F92C0EDD](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Zugriff auf geschlossene Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0EDE, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen

Anzeige: [F92C0EDE](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Zugriff auf geschlossene Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F92C0EDF, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen

Anzeige: [F92C0EDF](#)

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Zugriff auf geschlossene Datei.

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F92C0EE0, Schwerwiegender DVW-Fehler, Compress-FehlerAnzeige: **F92C0EE0**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Fehler beim Dateikomprimieren.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE1, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen**Anzeige: **F92C0EE1**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Suchen einer Datei.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE2, Schwerwiegender DVW-Fehler, Dateiattribut falsch**Anzeige: **F92C0EE2**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Dateiattribut falsch.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE3, Schwerwiegender DVW-Fehler, ungültiger Block**Anzeige: **F92C0EE3**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Die Dateiverwaltung hat einen ungültigen Dateiblock.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE4, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen**Anzeige: **F92C0EE4**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Fehler beim Suchen einer Datei.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE5, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei öffnen**Anzeige: **F92C0EE5**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Fehler beim Öffnen einer Datei.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE6, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen**Anzeige: **F92C0EE6**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Fehler beim Suchen einer Datei.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE7, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei lesen**Anzeige: **F92C0EE7**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Fehler beim Lesen einer Datei.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE8, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei öffnen**Anzeige: **F92C0EE8**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler: Fehler beim Öffnen einer Datei.**Lösung:** Kundendienst benachrichtigen.**F92C0EE9, Schwerwiegender DVW-Fehler**Anzeige: **F92C0EE9**

Fataler Systemfehler, System_Error

Ursache: Dateiverwaltungsfehler.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Kundendienst benachrichtigen.

F9301000, Fehler beim Laden der PLS-Firmware

Anzeige: **F9301000**

Fataler Systemfehler, Device_Error

Die gewünschte Firmware konnte nicht auf das Nockenschaltwerk PLS (CFL01.1-N1) gespielt werden.

- Ursache:**
- Ein Nockenschaltwerksmodul PLS (CFL01.1-N1) ist defekt.
 - Ein nicht unterstütztes Nockenschaltwerksmodul ist aufgesteckt.

Lösung: Entfernen Sie das Nockenschaltwerksmodul von der MLC.

Führen Sie einen Firmwaredownload durch.

Stecken Sie danach das Nockenschaltwerksmodul PLS (CFL01.1-N1) wieder auf.

F93C0001, Ausnahmefehler beim Parsen der XML Konfiguration

Anzeige: **F93C0001**

Fataler Systemfehler, System_Error

Das Parsen der XML-Konfiguration wurde mit einem nicht behebbaren Ausnahmefehler beendet.

Ursache: Die XML-Konfigurationsdatei wird während des Startens der Steuerung geladen und geparkt. Hierbei ist ein nicht behebbare Ausnahmefehler aufgetreten.

Lösung: Die Funktionalität der Steuerung kann nicht gewährleistet werden. Setzen Sie sich mit dem Service zwecks Austausch der Firmware, d. h. Austausch der CF in Verbindung.

3.2 sercos Fehler der XLC/MLC

3.2.1 Allgemeines zu sercos Fehlern

Dieses Kapitel enthält die Fehler der ERROR_TABLE "SERCOS_TABLE".

Die Fehler werden als Fehler der Kategorie "F0", Fehler ohne Fehlerreaktion, bewertet.

Die einheitliche Gruppennummer, Kennzeichen für sercos Fehler ist die "2D"; ihr folgt die bekannte vierstellige sercos Fehlernummer (sercos Fehlermeldung).

3.2.2 F0-Fehler, Nicht fatale Fehler

F02D0000, sercos: Kein Fehler im Service-Kanal

Anzeige: **F02D0000**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Original sercos Fehlermeldung

F02D0001, sercos: Service-Kanal nicht geöffnet

Anzeige: **F02D0001**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Original sercos Fehlermeldung

F02D0003, Max. Anzahl paralleler Parameteranfragen überschritten

Anzeige: **F02D0003**

Nichtfataler Fehler, INPUT_RANGE_ERROR

Das Anfragen von Parameterdaten überschreitet die maximal mögliche parallele Anzahl.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Lösung: Reduzieren Sie die gleichzeitige Anfragen von Parametern oder starten Sie das Lesen/Schreiben von Parametern sequenziell.

F02D0007, Parameterzugriff auf entfernte Steuerungen verbotenAnzeige: **F02D0007**

Nichtfataler Fehler, Input_Invalid_Error

Das Anfragen von Parameter auf einer anderen Steuerung ist nicht möglich.
Der Parameter C-0-0211 ist ohne Funktion.

F02D0008, DSH-Message Index außerhalb des gültigen BereichsAnzeige: **F02D0008**

Nichtfataler Fehler, Input_Range_Error

Der übergebene Index der Diagnose-Meldung liegt außerhalb des möglichen Bereichs

Die möglichen Indizes ergeben sich aus Parameter "C-0-0624, Diagnose, Absolute Indizes".

F02D0009, sercos: Ungültiger Zugriff beim Schließen Service-KanalAnzeige: **F02D0009**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Original sercos Fehlermeldung

F02D00A0, sercos: Parameter Service, Kanal ist nicht geöffnetAnzeige: **F02D00A0**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Während der Phasenumschaltung (sercos Phase 0 / 1) steht der Service-Kanal nicht zur Verfügung.

Ursache: Während der Phasenumschaltung (sercos Phase 0 / 1) wird mit Hilfe der Parameter-Funktionsbausteine versucht auf die Antriebsparameter zu schreiben oder zu lesen.

Lösung: Der C-Parameter "C-0-0452, Motion, Aktueller Modus" zeigt die Phasen an, die es erlauben, fehlerfrei die Antriebsparameter auszulesen.

F02D00B0, sercos: Parameter Element ist nicht vorhandenAnzeige: **F02D00B0**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Das ausgewählte Parameter-Element ist nicht vorhanden.

Ursache: Es ist kein gültiges Parameter-Element ausgewählt worden. Maximal 7 Parameter-Elemente stehen zur Verfügung .

Parameter - Elemente

Element 1	Identifikationsnummer	Pflicht
Element 2	Name	Optional
Element 3	Attribut	Pflicht
Element 4	Einheit	Optional
Element 5	minimaler Eingabewert	Optional
Element 6	maximaler Eingabewert	Optional
Element 7	Betriebsdatum	Pflicht

Tab. 3-7: Tabelle für Parameter - Elemente

Lösung: Es ist für den ausgewählten Parameter ein gültiges Element zuselektieren.

F02D00C0, sercos: Ausgewählter Antrieb ist nicht vorhandenAnzeige: **F02D00C0**

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Am Parameter - Funktionsbaustein befindet sich eine ungültige Antriebsnummer.

Ursache: Mit einem Parameter - Funktionsbaustein wird auf einen Antrieb zugegriffen, der nicht konfiguriert wurde.

Lösung: Den Antrieb zusätzlich konfigurieren, oder am Funktionsbaustein eine gültige Antriebsnummer einstellen.

F02D1001, sercos: Keine ID-Nummer

Anzeige: [F02D1001](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Der Fehler tritt auf, wenn

- auf einen Parameter zugegriffen wird, der nicht existiert oder
- wenn von der SPS Antriebs-Parameter gelesen werden, bevor der sercos Bus läuft.

Z.B. dauert es nach Einschalten der XLC/MLC noch einige Sekunden bis der sercos Bus in P2 hochgelaufen ist, das SPS Programm läuft allerdings bereits und versucht S- bzw. P- Parameter zu lesen. Nun wird der oben beschriebene Fehler ausgegeben.

Weiterführende Informationen zu dieser Fehlermeldung sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D1009, sercos: Ungültiger Zugriff auf Element 1

Anzeige: [F02D1009](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D2001, sercos: Kein Name

Anzeige: [F02D2001](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D2002, sercos: Übertragungsfehler, Name zu kurz

Anzeige: [F02D2002](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D2003, sercos: Übertragungsfehler, Name zu lang

Anzeige: [F02D2003](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D2004, sercos: Name kann nicht geändert werden (read only)

Anzeige: [F02D2004](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D2005, sercos: Name ist zur Zeit schreibgeschützt

Anzeige: [F02D2005](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02D3002, sercos: Übertragungsfehler, Attribut zu kurzAnzeige: [F02D3002](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D3003, sercos: Übertragungsfehler, Attribut zu lang**Anzeige: [F02D3003](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D3004, sercos: Attribut kann nicht geändert werden (read only)**Anzeige: [F02D3004](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D3005, sercos: Attribut ist zur Zeit schreibgeschützt**Anzeige: [F02D3005](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D4001, sercos: Keine UNIT**Anzeige: [F02D4001](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D4002, sercos: Übertragungsfehler, UNIT zu kurz**Anzeige: [F02D4002](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D4003, sercos: Übertragungsfehler, UNIT zu lang**Anzeige: [F02D4003](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D4004, sercos: UNIT kann nicht verändert werden (read only)**Anzeige: [F02D4004](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D4005, sercos: UNIT ist zur Zeit schreibgeschützt**Anzeige: [F02D4005](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.**F02D5001, sercos: Kein Min-Wert**Anzeige: [F02D5001](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02D5002, sercos: Übertragungsfehler, Min-Wert zu kurz

Anzeige: [F02D5002](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D5003, sercos: Übertragungsfehler, Min-Wert zu lang

Anzeige: [F02D5003](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D5004, sercos: Min-Wert kann nicht geändert werden (read only)

Anzeige: [F02D5004](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D5005, sercos: Min-Wert ist zur Zeit schreibgeschützt

Anzeige: [F02D5005](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D6001, sercos: Kein Max-Wert

Anzeige: [F02D6001](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D6002, sercos: Übertragungsfehler, Max-Wert zu kurz

Anzeige: [F02D6002](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D6003, sercos: Übertragungsfehler, Max-Wert zu lang

Anzeige: [F02D6003](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D6004, sercos: Max-Wert kann nicht geändert werden (read only)

Anzeige: [F02D6004](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D6005, sercos: Max-Wert ist zur Zeit schreibgeschützt

Anzeige: [F02D6005](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7001, sercos: Kein Betriebsdatum

Anzeige: [F02D7001](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02D7002, sercos: Übertragungsfehler, Betriebsdatum zu kurzAnzeige: [F02D7002](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7003, sercos: Übertragungsfehler, Betriebsdatum zu langAnzeige: [F02D7003](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7004, sercos: Betriebsdatum nicht änderbar (read only)Anzeige: [F02D7004](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7005, sercos: Betriebsdatum ist zur Zeit schreibgeschütztAnzeige: [F02D7005](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7006, sercos: Betriebsdatum ist kleiner als Min-WertAnzeige: [F02D7006](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7007, sercos: Betriebsdatum ist größer als Max-WertAnzeige: [F02D7007](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7008, sercos: Ungültiges BetriebsdatumAnzeige: [F02D7008](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Die konfigurierte ID-Nummer wird nicht unterstützt, ungültige Bitnummer oder Bitkombination.

Weiterführende Informationen zu dieser Fehlermeldung sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7009, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (Passwort)Anzeige: [F02D7009](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D700A, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (zykl. konf.)Anzeige: [F02D700A](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D700B, sercos: Ungültige Adressierung (Datencontainer, Liste)Anzeige: [F02D700B](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

F02D700C, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (anderweitig)

Anzeige: [F02D700C](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D700D, sercos: Ungültige Gleitkommazahl

Anzeige: [F02D700D](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D700E, sercos: Reserviert

Anzeige: [F02D700E](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Reserviert

F02D700F, sercos: Betriebsdatum ist in OM schreibgeschützt

Anzeige: [F02D700F](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7010, sercos: Befehlsfolge bereits aktiv

Anzeige: [F02D7010](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7011, sercos: Befehlsfolge nicht unterbrechbar

Anzeige: [F02D7011](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7012, sercos: Befehlsfolge zur Zeit nicht ausführbar

Anzeige: [F02D7012](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D7013, sercos: Befehlsfolge nicht ausführbar, Param. ungültig

Anzeige: [F02D7013](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D710C, sercos: Datum überschreitet max. Bereich

Anzeige: [F02D710C](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

sercos Fehlermeldung, weiterführende Informationen sind in der Spalte Text im [Fehler-/Diagnosespeicher der Steuerung, Seite 52](#), abgelegt.

F02D8001, sercos: Zugriff zeitweise nicht möglich

Anzeige: [F02D8001](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Original sercos Fehlermeldung

F02D8096, sercos: Gerät deaktiviert

Anzeige: [F02D8096](#)

Nichtfataler Fehler, Access_Error

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems

Der Fehler tritt auf, wenn

- auf einen Parameter zugegriffen wird und das entsprechende Gerät, das den Parameter hält, deaktiviert ist.
Z.B. ist die reale Achse 1 "deaktiviert" (A-0-0024, Achszustand = 2) oder "aktiv mit Sollwertbewertberechnung, Antrieb ist deaktiviert" (A-0-0024, Achszustand = 6) und es soll der Parameter S-0-0001.0.0 aus dem Antrieb gelesen werden, so wird der oben beschriebene Fehler ausgegeben.

F02D8097, sercos: Gerät nicht vorhandenAnzeige: **F02D8097**Nichtfataler Fehler, INPUT_RANG-
GE_ERROR*Der Fehler tritt auf, wenn*

- auf einen Parameter zugegriffen wird und das entsprechende Gerät, das den Parameter hält, nicht konfiguriert ist.
Z.B. ist die Achse 1 nicht konfiguriert und es wird von dieser Achse der Parameter A-0-0001 gelesen, so wird der oben beschriebene Fehler ausgegeben.

4 Service und Support

Für Ihre schnelle und optimale Unterstützung verfügen wir über ein dichtes weltweites Servicenetz. Unsere Experten stehen Ihnen mit Rat und Tat zur Seite. Sie erreichen uns täglich **rund um die Uhr - auch an Wochenenden und Feiertagen**.

Service Deutschland

Unser technologieorientiertes Competence Center in Lohr deckt alle Belange rund um den Service für elektrische Antriebe und Steuerungen ab.

Sie erreichen unsere **Service-Hotline** und unseren **Service-Helpdesk** unter:

Telefon: **+49 9352 40 5060**
Fax: **+49 9352 18 4941**
E-Mail: service.svc@boschrexroth.de
Internet: <http://www.boschrexroth.com>

Auf unseren Internetseiten finden Sie ergänzende Hinweise zu Service, Reparatur (z. B. Anlieferadressen) und Training.

Service weltweit

Außerhalb Deutschlands nehmen Sie bitte zuerst Kontakt mit Ihrem Ansprechpartner auf. Die Hotline-Rufnummern entnehmen Sie bitte den Vertriebsadressen im Internet.

Vorbereitung der Informationen

Wir können Ihnen schnell und effizient helfen, wenn Sie folgende Informationen bereithalten:

- Eine detaillierte Beschreibung der Störung und der Umstände
- Angaben auf dem Typenschild der betreffenden Produkte, insbesondere Typenschlüssel und Seriennummern
- Ihre Kontaktdaten (Telefon-, Faxnummer und E-Mail-Adresse)

Index

A

A00B0005, Antriebsmeldung.....	62	A00D07ED, Bereichsgrenze (signed) überschritten: RESET.....	74
A00B0007, sercos Treiber: ZeroBit, Testbetrieb: Nullbitstrom.....	62	A00D07EE, Division (LREAL) durch Null: RESET.....	75
A00B0008, sercos Treiber: LightOn, Testbetrieb: Dauerlicht an.....	62	A00D07EF, Unzulässiger Pointerzugriff (Adresse): RESET.....	75
A00B0009, sercos Treiber: LightOff, Testbetrieb: Dauerlicht aus.....	62	A00D07F0, Unzulässiger Pointerzugriff (Bereich): RESET.....	75
A00B0020, Hardwareinitialisierung, Steuerung nicht abschalten.....	62	A00D07F1, Unzulässiger Pointerzugriff (Schreiben auf Eing.): RESET.....	75
A00B0030, sercos: Modul aktiviert, Defaultzykluszeiten hergestellt.....	63	A00D07F2, Unzulässiger Pointerzugriff (Alignment): RESET.....	76
A00B0161, Sollwertübertragung fehlerhaft.....	63	A00D07F7, SPS kann bei Fehler nicht gestartet werden: RESET.....	76
A00C0001, BOOT END, Booten der Steuerung beendet.....	63	A00D07F8, Array-Grenze unterschritten: Index auf MIN korrigiert!.....	77
A00C0002, ErrClear, Fehler gelöscht.....	63	A00D07F9, Array-Grenze überschritten: Index auf MAX korrigiert!.....	77
A00C0003, BOOTWAIT, Einschaltverzögerung aktiv.....	63	A00D07FA, Division (8Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!.....	77
A00C0004, Firmwareversion:.....	63	A00D07FB, Division (16Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!.....	78
A00D0001, Warnung.....	63	A00D07FC, Division (32Bit) durch Null: Divisor auf 1 korrigiert!.....	78
A00D001A, Bootprojekt nicht ladbar, Retainvar. nicht relozierbar.....	65	A00D07FD, Division (REAL) durch Null: Divisor auf 1.0 korrigiert!.....	78
A00D001B, Bootprojekt wurde nicht geladen.....	65	A00D07FE, Bereichsgrenze (unsigned) unterschritten: Wert auf MIN!.....	79
A00D001C, Systemspeicher sehr niedrig (Speicherloch).....	65	A00D07FF, Bereichsgrenze (unsigned) überschritten: Wert auf MAX!.....	79
A00D001D, Retainspeicher korrupt/ kann nicht gemappt werden.....	65	A00D0010, Anwendertask, Taskzeitüberwachung fehlgeschlagen.....	64
A00D001E, Bootprojekt verursachte einen Fehler nach dem Laden.....	66	A00D0011, Hardware-Überwachung fehlgeschlagen.....	64
A00D001F, Nicht genügend Speicher für die Target-Visualisierung.....	66	A00D0012, Busfehler.....	64
A00D0002, Info.....	63	A00D0013, Prüfsummenfehler.....	64
A00D2EE4, Modulfehler Inlinebus geht.....	84	A00D0014, Feldbusfehler.....	64
A00D07D0, Fataler Fehler Kommunikation.....	70	A00D0015, I/O-Aktualisierung fehlgeschlagen.....	64
A00D07D1, Fataler Fehler Semaphoren.....	70	A00D0016, Zykluszeit überschritten.....	65
A00D07D2, Fataler Fehler Speicherverwaltung.....	70	A00D0017, Zu wenig Programmspeicher.....	65
A00D07D3, Fehlerhafte Rexroth-Inline-Konfiguration ab Knotennummer.....	70	A00D0018, Online-Change nicht möglich.....	65
A00D07D4, Datei nicht geschrieben ().....	70	A00D0019, Zu wenig Programmspeicher.....	65
A00D07E3, SPS kann bei Fehler nicht gestartet werden: RESET.....	71	A00D0020, Nicht genügend Speicher für die Konfiguration.....	66
A00D07E4, Array-Grenze unterschritten: RESET.....	71	A00D0021, Target-Id (Bootprojekt) passt nicht zum aktuellen Target.....	66
A00D07E5, Array-Grenze überschritten: RESET.....	71	A00D0022, Fehler bei der Taskbehandlung.....	66
A00D07E6, Division (8Bit) durch Null: RESET.....	72	A00D0023, Checksummenfehler bei Übertragung der Datei.....	66
A00D07E7, Division (16Bit) durch Null: RESET.....	72	A00D0024, Retaindaten passen nicht zum Bootprojekt.....	66
A00D07E8, Division (32Bit) durch Null: RESET.....	72	A00D0025, Erzeugung eines Tasks ist fehlgeschlagen.....	66
A00D07E9, Division (REAL) durch Null: RESET.....	73	A00D0026, Task konnte nicht beendet werden..	67
A00D07EA, Bereichsgrenze (unsigned) unterschritten: RESET.....	73		
A00D07EB, Bereichsgrenze (unsigned) überschritten: RESET.....	73		
A00D07EC, Bereichsgrenze (signed) unterschritten: RESET.....	74		

Index

A00D0030, Erstellen des Bootprojekts abgeschlossen.....	67	A00E0001, Kein Eintrag in Datenbank gefunden.....	84
A00D0050, Ungültige Anweisung.....	67	A00E0002, OK.....	84
A00D0051, Zugriffsverletzung.....	67	A01D0001, Betriebsartenschalter wurde in RUN geschaltet.....	85
A00D0052, Privilegierte Anweisung.....	67	A01D0002, Betriebsartenschalter wurde in STOP geschaltet.....	85
A00D0053, Seitenfehler.....	67	A01D0003, Betriebsartenschalter wurde in CLEAR geschaltet.....	85
A00D0054, Stacküberlauf.....	67	A03A0002, Online-Änderung.....	92
A00D0055, Ungültige Disposition.....	67	A03A3001, Meldungen von DCC-Komponenten	92
A00D0056, Ungültige Zugriffskennung.....	67	A039****, SPS-Meldungen aus dem Kernel.....	92
A00D0057, Zugriff auf geschützte Seite.....	68	A0110002, Achse wurde angelegt.....	84
A00D0058, Doppelfehler.....	68	A0110001, Achse wurde entfernt.....	84
A00D0059, Ungültiger Opcode.....	68	A0110031, PM: Achse nicht im Zustand Stillstand.....	84
A00D0100, Zugriff auf ungerade Adresse.....	68	A0110032, PM: Achse nicht im Zustand Power off.....	84
A00D0101, Arraygrenze überschritten.....	68	A0110033, PM: Achse unterstützt die Funktion Parametrierebene nicht.....	84
A00D0102, Division durch Null.....	68	A0110034, PM: Schalten in den Parametriermodus fehlgeschlagen.....	85
A00D0103, Überlauf.....	68	A0110035, PM: Schalten in den Betriebsmodus fehlgeschlagen.....	85
A00D0104, Nicht übergehbare Ausnahme.....	69	A0200001, P0 STOP, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Stop.....	85
A00D0150, Gleitkommaeinheit: Allgemeiner Fehler.....	69	A0200002, P1 STOP, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Stop.....	85
A00D0151, Gleitkommaeinheit: Nicht normalisierter Operand.....	69	A0200003, P2 STOP, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Stop.....	86
A00D0152, Gleitkommaeinheit: Division durch Null.....	69	A0200004, P3 STOP, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Stop.....	86
A00D0153, Gleitkommaeinheit: Ungenaueres Ergebnis.....	69	A0200005, BB STOP, Motion betriebsbereit, PLC in Stop.....	86
A00D0154, Gleitkommaeinheit: Ungültige Anweisung.....	69	A0200006, P0 RUN, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Run.....	86
A00D0155, Gleitkommaeinheit: Überlauf.....	69	A0200007, P1 RUN, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Run.....	86
A00D0156, Gleitkommaeinheit: Stacküberprüfung fehlgeschlagen.....	69	A0200008, P2 RUN, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Run.....	87
A00D0157, Gleitkommaeinheit: Unterlauf.....	70	A0200009, P3 RUN, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Run.....	87
A00D0158, Spezifische Diagnose des Knotens.	70	A0200010, BB RUN, Motion betriebsbereit, PLC in Run.....	87
A00D0800, Bereichsgrenze (signed) unterschritten: Wert auf MIN!.....	79	A0200011, P0 INIT, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Init.....	87
A00D0801, Bereichsgrenze (signed) überschritten: Wert auf MAX!.....	80	A0200012, P1 INIT, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Init.....	87
A00D0802, Division (LREAL) durch Null: Divisor auf 1.0 korrigiert!.....	80	A0200013, P2 INIT, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Init.....	88
A00D0803, Unzul. Pointerzugriff (Adresse): Pointer auf Dummy!.....	80	A0200014, P3 INIT, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Init.....	88
A00D0804, Unzul. Pointerzugriff (Bereich): Pointer auf Dummy!.....	81	A0200015, BB INIT, Motion betriebsbereit, PLC in Init.....	88
A00D0805, Unzul. Pointerop. Schreiben Eing.- Pointer auf Dummy!.....	81	A0200016, Firmwaredownload erfolgreich.....	88
A00D0806, Unzul. Pointerop. (Alignment): Pointer auf Dummy!.....	82	A0200017, Hardware gewechselt; NVRAM wiederhergestellt.....	88
A00D0807, Identifizierung PROFINET Device...	82	A0200018, NVRAM wiederhergestellt.....	89
A00D1200, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	82		
A00D1201, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	82		
A00D1202, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	83		
A00D1203, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	83		
A00D1204, WriteParameter, FB unterstützt selektierten Datentyp nicht.....	83		

A0200020, Neustart der Steuerung nötig.....	89
A0200021, P0 RDY, Motion Phase 0 erreicht, PLC in Ready.....	89
A0200022, P1 RDY, Motion Phase 1 erreicht, PLC in Ready.....	89
A0200023, P2 RDY, Motion Phase 2 erreicht, PLC in Ready.....	90
A0200024, P3 RDY, Motion Phase 3 erreicht, PLC in Ready.....	90
A0200025, BB RDY, Motion betriebsbereit, PLC in Ready.....	90
A0200026, Zeit eines Verbund-Slaves ist schreibgeschützt.....	90
A0200027, Fertigstellung des Download, Steuerung nicht abschalten.....	90
A0200028, SPS-Umgebung inkompatibel, Applikation ungültig.....	91
A0200030, INIT, PLC in Init.....	91
A0200031, RDY, PLC in Ready.....	91
A0200032, STOP, PLC in Stop.....	91
A0200033, RUN, PLC in Run.....	91
A0200034, Hardware Watchdog nicht aktiv durch Bootkonfiguration.....	91
A0200035, Hardware Watchdog nicht aktiv durch Steuerungskonfiguration.....	91
A0290002, Kinematik wurde angelegt.....	91
A0290001, Kinematik wurde entfernt.....	91
A0290010, Achskoordinatensystem.....	92
A0290011, Basiskoordinatensystem.....	92
A0290012, Maschinenkoordinatensystem.....	92
A0290013, Produktkoordinatensystem.....	92
Achsfehler.....	50
Achsgruppenfehler.....	49
ANSI Z535.6-2006.....	40
Antriebsfehler.....	55
Antriebswarnung.....	55
Anwendungsphasen.....	39

B

Bezeichnungen und Abkürzungen.....	47
BSP_ERR.....	61

C

C0280101, C2C-C0100: Parametersatz unvollständig/fehlerhaft.....	117
C0280102, C2C-C0100: Kommunikationsparameter Grenzwertfehler.....	118
C0280108, C2C-C0100: Zeitschlitzparameter fehlerhaft (Zykluszeit).....	118
C0280109, C2C-C0100: Offset im HotPlug-Feld unzulässig (Adr. MDT).....	119
C0280113, C2C-C0100: Falsches Zykluszeit-Verhältnis (Motion/sercos).....	119
C0280171, C2C-C0100: Max. Länge für Verbindungen überschritten.....	119
C0280172, C2C-C0100: Keine Delaymessung durchgeführt (S-0-1024).....	119

C0280173, C2C-C0100: Max. Anzahl von Verbindungen überschritten.....	120

D

Diagnose - Aufbau einer XLC/MLC-Diagnose....	49
Diagnose für das Display einer IndraControl L25/L45/L65.....	50
Diagnose für PLCopen-Funktionsbausteine.....	54
Diagnosenummern und -texte	
IndraControl L25/L45/L65-Display.....	50
Display einer IndraControl L25/L45/L65.....	50

E

E000****.....	92
E000****, Antriebswarnung mit Warnungsnummer E****.....	92
E00B0001, ASIC-Fehler.....	93
E00B0005, Antriebswarnung.....	93
E00B0179, sercos III: Redundanzfehler.....	93
E00C0001, Parameter inkonsistent, Wiederherstellung via C-0-1001.....	94
E00C0002, Betrieb auf nicht unterstützter Hardware.....	94
E00C0003, Betrieb auf nicht unterstützter Hardware-Revision.....	94
E00C0004, Betrieb auf nicht unterstützter Hardware-Revision.....	94
E00D2EE0, Fehlerhafte Inline-IO-Konfiguration.....	95
E00D0004, Azyklische Kommunikation noch aktiv.....	95
E00D1001, Schreibzugriff auf Parameter S-0-0000 des UserCmdDataX.....	95
E00D1002, Unbekannte SPS-Systemtask.....	95
E00E0026, Versionskonflikt im Fehlerspeicher, Logbuch gelöscht!.....	95
E00E0050, Logbuch inkonsistent: Fehlerhafte Einträge gelöscht.....	96
E02C00B7, Achsgeschwindigkeit zu gross.....	110
E02C00B8, Achsgeschwindigkeit zu gross.....	110
E02C08CD, Resultierender Bahnruddruck zu gross.....	111
E02C08CE, Resultierende Bahnbeschleunigung zu gross.....	111
E02C08CF, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	111
E02C08D2, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	111
E02C08D3, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08D4, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08D5, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08D6, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112
E02C08D7, Resultierende Bahngeschwindigkeit zu gross.....	112

Index

E02C08DF, Kein Name beim Aufruf von SET_RK_SYSTEM angegeben.....	113	E0112048, Interpolationsbeschleunigung = 0.....	99
E02C085E, SRAM Batterie leer.....	111	E0112049, Positioniergeschwindigkeit größer (A-0-0032/33).....	99
E02C090A, Überschleifffehler: Spline Interpolator.....	114	E0112050, Drehmoment-/Kraftgrenzwert überschritten (A-0-0038).....	99
E02C090B, Überschleifffehler: Spline ungültig..	115	E0112051, Sollkraft/-drehmoment größer Grenzwert (A-0-0038).....	99
E02C090C, Überschleifffehler: Bahn am Ende kürzen.....	115	E0112055, Feedrate Override A-0-0240=0.....	99
E02C090D, Überschleifffehler: Bahn am Anfang kürzen.....	115	E0112063, Sollgeschwindigkeit größer Grenzwert (A-0-0032/33).....	100
E02C090E, Überschleifffehler: Berechnung Bremsdistanz fehlerhaft.....	115	E0112064, Folgeachse, Geschw. größer Grenzwert (A-0-0032/33).....	100
E02C090F, Mehrfaches Auf-/Absynchronisieren nicht erlaubt.....	115	E0113003, Dynamische Ruckanpassung aktiv.	101
E02C0184, Vektorzuweisung mit unterschiedlicher Anzahl Komponenten.....	111	E0113001, Maximaler Ruck überschritten.....	100
E02C0880, Achse deaktiviert.....	111	E0113002, Sollgeschwindigkeit zu hoch für Zykluszeit.....	101
E02C0900, Überschleifffehler: Interpolator.....	113	E0170001, Konfigurierte Masterachse ist geparkt.....	101
E02C0901, Überschleifffehler: Spline Vorhal- tedistanz zu groß.....	113	E0180005, Warnung: Zykluszeitüberschrei- tung Motion Kernel.....	101
E02C0902, Überschleifffehler: Bremsdistanz zu kurz.....	113	E0200000, Verfügbarer Arbeitsspeicher (RAM) am Minimum.....	102
E02C0903, Überschleifffehler: Radius zu klein..	113	E0200001, Verfügbarer Speicher (CF) am Minimum.....	102
E02C0904, Überschleifffehler: Spline Vorhal- tedistanz überschritten.....	113	E0200002, Temperaturwarnung.....	103
E02C0905, Überschleifffehler: Punkt ungültig...	114	E0200003, CPU-Auslastung in kritischem Bereich.....	103
E02C0906, Überschleifffehler: Spline Para- meterlänge ungültig.....	114	E0200004, Verfügbarer Speicher (USR) am Minimum.....	104
E02C0907, Überschleifffehler: Splinefunktion ungültig.....	114	E0200005, Verfügbarer Speicher (SYS) am Minimum.....	104
E02C0908, Überschleifffehler: Spline Bogen- länge ungültig.....	114	E0200006, Verfügbarer Speicher (OEM) am Minimum.....	104
E02C0909, Überschleifffehler: Inverse Bahn- längenfunktion ungültig.....	114	E0200007, Batterie von SRAM-Modul schwach.....	105
E03A****	117	E0200009, Geänderte Funktionalität der sercos FM Neustart.....	105
E03A****, SPS-Warnungen aus firmeneige- nen Komponenten.....	117	E0200010, Geänderte Sollanzahl von sercos FM: ggf. Neustart.....	106
E03C0001, Integritätsprüfung der XML Kon- figuration fehlgeschlagen.....	116	E0200011, Fehler in Sollkonfig. des An- triebsrings über sercos FM.....	107
E039****	117	E0200012, Fehler in Sollkonfig. des Ver- bundrings über sercos FM.....	107
E039****, SPS-Warnungen aus dem Kernel.....	117	E0200013, Fehler in SYS-Partition, Überprü- fung durchgeführt.....	108
E035021C, RCL-Kompiler, Nicht def. Variab- le als BINARY deklariert.....	116	E0200014, Fehler in OEM-Partition, Über- prüfung durchgeführt.....	108
E035021D, RCL-Kompiler, Nicht def. Variab- le als CHAR deklariert.....	116	E0200015, Fehler in USR-Partition, Über- prüfung durchgeführt.....	108
E0110001, Achse in 'PowerOn'.....	96	E0200016, Remanenter Speicher (NVRAM) am Min.: ggf. Neustart.....	109
E0110002, Achse nicht in 'StandStill'.....	96	E0200018, Sicherheitsmechanismen inaktiv für Systemmode-Debugging.....	109
E0110029, Positionsgrenzwert, positiv, überschritten.....	96	E0200019, Sicherheitsmechanismen inaktiv für Taskmode-Debugging.....	110
E0110030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten.....	97	E0350154, RCL-Kompiler, Zeichen überlesen.	115
E0110050, Achsposition wird extrapoliert.....	97	E0350175, RCL-Kompiler, Symbole bis zum Dateiende werden ignoriert.....	115
E0110100, Reglerachse in Warnung.....	98		
E0110101, Reglerachse, Kommando in SPS-Stop o. Haltepunkt abgewiesen.....	98		
E0112039, Maximale Beschleunigung über- schritten.....	98		
E0112047, Interpolationsgeschwindigkeit = 0.....	98		

E0350176, RCL-Kompiler, Symbole bis zum Dateende werden ignoriert.....	115	F00B0090, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	124
E0350187, RCL-Kompiler, Nur EXTERN und GLOBAL erlaubt.....	116	F00B0098, Parameter S-0-0015 nicht beschreibbar.....	124
E0350236, RCL-Kompiler, Implizite Punktdefinition.....	116	F00B0099, Parameter S-0-0016 nicht beschreibbar.....	125
E0350246, RCL-Kompiler, Unzulässiges Alignment.....	116	F00B0100, Parameter S-0-0024 nicht beschreibbar.....	125
E0370001, System überlastet.....	116	F00B0101, Parameter S-0-0007 nicht beschreibbar.....	125
E0400001, Defektes Typenschild.....	117	F00B0102, Zeitschlitzparameter nicht lesbar....	125
ErrArch.....	61	F00B0103, Zeitschlitzparameter nicht lesbar....	125
ErrBSP.....	61	F00B0104, Zeitschlitzparameter nicht beschreibbar.....	126
ErrFMCfg.....	61	F00B0105, Zeitschlitzparameter nicht beschreibbar.....	126
ErrHwChg.....	61	F00B0121, sercos IO-Fehler.....	126
ERROR_IP.....	61	F00B0130, sercos III: Verbindungsdaten nicht lese-/schreibbar.....	127
F		F00B0131, sercos III: Konfigurationsparameter nicht schreibbar.....	127
F00A0001, Parameterschreibfehler während Import, siehe C-0-0114.....	121	F00B0132, sercos III: Klassifizierung nicht lesbar.....	128
F00A0002, Import/Export, Datei konnte nicht geöffnet werden.....	121	F00B0133, sercos III: Übertragung der Konfiguration fehlerhaft.....	128
F00A0003, Import/Export, unbekannter Parameter typ.....	121	F00B0134, sercos III: Verbindungskonfiguration fehlerhaft.....	128
F00A0004, Import: max. Zeilenlänge in Importdatei überschritten.....	122	F00B0135, sercos III: Phasenumschaltung nach CP1 fehlerhaft.....	129
F00A0005, Import/Export, sercos Parameterformat nicht unterstützt.....	122	F00B0136, sercos III: Phasenumschaltung nach CP1 fehlerhaft.....	129
F00A0009, Import/Export: Parameter typ ungültig.....	122	F00B0137, sercos III: Max. Anzahl MDT-Daten überschritten.....	129
F00A0010, Import/Export: Parameterattribut ungültig.....	122	F00B0138, sercos III: Max. Anzahl AT-Daten überschritten.....	129
F00A0011, Import/Export: Wert überschreitet Datenbereich (Maximum).....	122	F00B0139, sercos III: Zykluszeit zu klein.....	129
F00A0012, Import/Export: Wert unterschreitet Datenbereich (Minimum).....	122	F00B0140, sercos III: Verbindungsdatenlänge inkonsistent.....	130
F00B0003, sercos Bus unterbrochen.....	123	F00B0141, sercos III: Verbindungsdatenlänge größer max.....	130
F00B0006, Umschalten in Phase 3 nicht möglich.....	123	F00B0142, sercos III: Verbindungszykluszeit inkonsistent.....	130
F00B0007, Umschalten in Zustand Betriebsbereit nicht möglich.....	123	F00B0143, sercos III: Verbindungsnummern nicht eindeutig.....	130
F00B0008, Antrieb nicht gefunden.....	124	F00B0144, sercos III: Konfigurationsart fehlerhaft.....	130
F00B0009, Maximale Anzahl der sercos Geräte überschritten.....	124	F00B0145, sercos III: Max. Anzahl an Verbindungen überschritten.....	131
F00B0013, MC Zykluszeit zu niedrig.....	124	F00B0146, sercos III: Falsche Anzahl Verbindungen.....	131
F00B0014, Parameter sind durch Passwort schreibgeschützt.....	124	F00B0147, sercos III: SCP Klassifizierungsfehler.....	131
F00B016A, sercos III: ungültige sercos Adresse.....	135	F00B0148, sercos III: Umschaltkommando S-0-0128 fehlerhaft.....	131
F00B016B, sercos III: Verbindungsnummer wird bereits verwendet.....	136	F00B0149, sercos III: Umschaltkommando S-0-0127 fehlerhaft.....	131
F00B016C, sercos III: Verbindungsinstanz wird bereits verwendet.....	136	F00B0150, sercos III: Bus nicht stabil.....	131
F00B016D, sercos III: Verbindungsinstanz ungültig.....	136	F00B0151, sercos Adresse ungültig.....	132
F00B016E, sercos III: Konfiguration zu groß....	136		
F00B016F, sercos III: Verbindungsanzahl eines Gerätes überschritten.....	137		

Index

F00B0152, sercos Adressen inkonsistent.....	132	F00D2EE1, Fataler Inline-IO-Fehler.....	156
F00B0153, sercos III: Phasenumschaltung nach CP2 fehlerhaft.....	132	F00D2EE2, Ein unbehandelter Inlinebus-Fehler ist aufgetreten.....	157
F00B0154, sercos III: Phasenumschaltung nach CP2 fehlerhaft.....	132	F00D2EE3, RESET am Inlinebus aufgetreten..	157
F00B0155, sercos III: Phasenumschaltung nach CP3 fehlerhaft.....	132	F00D2EE5, Modulfehler Inlinebus kommt.....	157
F00B0156, sercos III: Phasenumschaltung nach CP3 fehlerhaft.....	133	F00D2EE7, System maximal ausgelastet.....	157
F00B0157, sercos III: Phasenumschaltung nach CP4 fehlerhaft.....	133	F00D0030, Erstellen des Bootprojekts fehlgeschlagen.....	142
F00B0158, sercos III: Phasenumschaltung nach CP4 fehlerhaft.....	133	F00D0060, Maximale Anzahl der SPS-Applikationen überschritten.....	142
F00B0159, Konfigurationsparameter nicht lese-/schreibbar.....	133	F00D100A, Fehler beim Lesen C-0-0483.....	145
F00B0160, Konfigurationsparameter nicht lese-/schreibbar.....	134	F00D100B, Fehler beim Lesen C-0-0484.....	145
F00B0164, Steuerungstiming fehlerhaft (T4)....	134	F00D100C, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals.....	145
F00B0165, Antriebsfehler.....	134	F00D100D, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals.....	145
F00B0166, sercos III: Nicht genügend FPGA-TxRam.....	135	F00D102A, Listenparameter angefordert, ReadParameter.....	147
F00B0167, sercos III: Nicht genügend FPGA-RxRam.....	135	F00D103B, Ungültige Steuerungsnummer.....	147
F00B0168, sercos III: Buskonfiguration inkonsistent.....	135	F00D103C, Ungültige Achsnummer.....	147
F00B0169, sercos III: Datenformat im C-0-0520 ungültig.....	135	F00D200A, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 10..	153
F00B0170, sercos III: max. Anzahl der Echtzeitbits überschritten.....	137	F00D200B, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 11..	154
F00B0171, sercos III: max. Anzahl IDN einer Verbindung überschritten.....	137	F00D200C, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 12..	154
F00B0173, Die Topologie 'Ring' konnte nicht hergestellt werden.....	137	F00D200D, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 13..	154
F00B0174, sercos III: Datenformat im C-0-0519 ungültig.....	138	F00D200E, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 14..	155
F00B0175, sercos III: Verbindung hat keinen Produzent oder Konsument.....	138	F00D200F, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 15..	155
F00B0176, sercos III: Verbindung hat keinen Produzent oder Konsument.....	138	F00D0300, Ausgangskurzschluß.....	143
F00B0177, sercos III: max. Anzahl an Setup-Parametern überschritten.....	139	F00D0301, Spannungsversorgungsausfall.....	143
F00B0178, sercos III: max. Anzahl an Setup-Parametern überschritten.....	139	F00D0302, Watchdogfehler.....	143
F00B0179, sercos: Initialisierung der Hardware fehlgeschlagen.....	139	F00D0303, Modul entfernt.....	143
F00B7010, Kommando bereits gesetzt.....	139	F00D0304, Fehler behoben.....	143
F00C0001, Fehler beim Setzen der Modulreferenzen.....	139	F00D0305, Mehrfachfehler 'Fast IO'.....	144
F00C0003, Fehler in der Hochlaufverzögerung	140	F00D0400, Fehler beim Wiederherstellen der SPS-Retain-Daten aus Datei.....	144
F00C0004, Fehler beim Schalten in Hochlaufzielmodus.....	140	F00D0401, Fehler beim Sichern der SPS-Retain-Daten in Datei.....	144
F00C0005, Fehler remanente Daten; Daten gelöscht.....	140	F00D1005, Zyklischer Analogwertkanal bereits geöffnet.....	145
F00C0006, Fehler remanente Daten; letzte Sicherung wiederhergestellt.....	141	F00D1004, Zyklischer Geschwindigkeitswertkanal bereits geöffnet.....	145
F00C0007, Firmware passt nicht zur Hardware.....	142	F00D1003, Zyklischer Kraftsollwertkanal bereits geöffnet.....	144
F00D0002, Fehlerhafter Zugriff auf.....	142	F00D1002, Zyklischer Sollwertkanal bereits geöffnet.....	144
		F00D1014, Keine Referenz zum Öffnen des zyklischen Kanals.....	146
		F00D1016, Falsche #-Adresse der Achsdaten.	146
		F00D1017, Falsche #-Adresse der Achsdaten.	146
		F00D1018, Falsche #-Adresse der Achsdaten.	146
		F00D1019, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	146
		F00D1027, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	146
		F00D1030, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	147
		F00D1040, Ungültiger Wert.....	147
		F00D1205, Daten eines Singleparameters angefordert.....	148

F00D1207, Daten größer als 64KByte.....	148	F01B0011, Fehler - Start DHCP Client.....	170
F00D1210, Daten eines Singleparameters angefordert.....	148	F01B0012, Fehler - Start DHCP Server.....	170
F00D1211, Fehler ReadSERCOSDataSta- tus, kein Speicher.....	148	F01B0013, Fehler DHCP Client - Kein Lea- se, Default geladen.....	171
F00D1218, Kein Speicher.....	149	F01D0001.....	171
F00D1219, Daten eines Singleparameters angefordert.....	149	F01D0002.....	171
F00D1220, Nicht unterstützte Auswahl des sercos Elementes.....	149	F01D0003.....	171
F00D1221, Zeitüberschreitung bei Parame- terzugriff.....	149	F01D0004.....	171
F00D1222, Datengröße überschritten.....	150	F01D0005.....	171
F00D1224, Kein Speicher.....	150	F01D0006.....	171
F00D1225, Daten eines Singleparameters angefordert.....	150	F01D0007.....	171
F00D1227, Fehler beim Datum schreiben.....	150	F01D0008.....	171
F00D1230, Fehler ReadSERCOSAttribute, kein Speicher.....	150	F01D0009.....	171
F00D2001, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 1....	150	F01D0010.....	171
F00D2002, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 2....	151	F01D0011.....	171
F00D2003, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 3....	151	F01D0012.....	171
F00D2004, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 4....	151	F01D0013.....	171
F00D2005, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 5....	152	F01D0014.....	171
F00D2006, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 6....	152	F01D0015, Ausführung durch C-0-0036 ge- sperrt.....	171
F00D2007, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 7....	152	F01D0016, Keine Applikation zum Laden gefunden.....	171
F00D2008, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 8....	153	F02B0004, Achse gehört nicht zur Kinematik...	240
F00D2009, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 9....	153	F02B0005, Achse existiert nicht.....	240
F00D2010, Fehlerhafter Zugriff auf Achse 16...	155	F02B0028, Tippen im anderen Koordinaten- system bereits aktiv.....	240
F00D2064, Achse nicht konfiguriert.....	156	F02B0029, Tippen in die gleiche Richtung bereits aktiv.....	240
F00F0001.....	158	F02B9020, Transformation existiert nicht.....	240
F00F0002.....	158	F02B9021, Achswinkel außerhalb Definiti- onsbereich.....	241
F00F0003.....	158	F02B9022, Punkt kann durch Transforma- tion nicht erreicht werden.....	241
F00F0004.....	158	F02B9023, In Schutzzone der Transformation.	241
F00F0005.....	158	F02B9024, Achse hat falsche Wichtung für Transformation.....	241
F00F0006.....	158	F02B9025, Zu wenig Achsen für Transfor- mation.....	241
F01B0000, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	167	F02C00B7, Reserviert.....	241
F01B0001, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	168	F02C0E4A, Accept-Fehler.....	246
F01B0002, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	168	F02C0E10, rFkt, Länge falsch.....	244
F01B0003, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	168	F02C0E11, rFkt, Client disconnected (1).....	245
F01B0004, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	169	F02C0E12, rFkt, malloc Fehler.....	245
F01B0005, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	169	F02C0E13, rFkt, Client disconnected (2).....	245
F01B0006, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	169	F02C0E14, rFkt, Kanal falsch.....	245
F01B0007, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	170	F02C0E15, rFkt, Lesefehler.....	245
F01B0008, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	170	F02C0E16, rFkt, Schreibfehler.....	245
F01B0009, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	170	F02C0E17, rFkt, CONNECT-Fehler.....	245
F01B0010, Fehler RTOS (Real Time Opera- ting System).....	170	F02C0E44, Socket-Fehler PCL.....	245
		F02C0E45, Unbekannter Server PCL.....	245
		F02C0E46, Kein Connect-PCL.....	245
		F02C0E47, Socket-Fehler.....	246
		F02C0E48, Bind-Fehler.....	246
		F02C0E49, Listen-Fehler.....	246
		F02C0E52, Seriell-Schreiben nicht möglich....	246
		F02C0ECE, Shutdown Fehler.....	246
		F02C0ECF, Shutdown Fehler.....	246
		F02C0F1E, Dateiende erreicht.....	246

Index

F02C0F1F, Datei ist schreib-offen.....	246	F02C0202, Programmname enthält unzuläs- sige Zeichen.....	242
F02C0F3B, Nicht genug Heap frei.....	247	F02C0203, QLL-Datei nicht gefunden.....	242
F02C0F3F, Fehler beim Lesen der PKT-Datei.	248	F02C0204, Fehler beim Compilieren.....	242
F02C0F4A.....	248	F02C0205, SRAM Semaphore defekt.....	243
F02C0F4B.....	248	F02C0340, Programmname zu lang.....	243
F02C0F4C.....	248	F02C0342, Dateiname unzulässige Erweite- rung.....	243
F02C0F4D.....	248	F02C0489, EAL-Ein, Vorhaltezeit zu groß.....	243
F02C0F4E.....	248	F02C0491, PPA: Geschwindigkeit größer als max. Geschw.....	244
F02C0F4F.....	248	F02C0895, Fehler bei der Datenübertragung...	244
F02C0F20, Kein Komprimieren.....	246	F02C0898, Fehler bei der Datenübertragung...	244
F02C0F21, Datei nicht vorhanden.....	247	F02C908A, Achsanzahl zu klein für einge- stellten Robotertyp.....	248
F02C0F22, Anwender-Speicher voll.....	247	F02C947A, Zu nahe am Stativ.....	248
F02C0F23, Datei zu oft offen.....	247	F02C9479, WC-Nullpunkt singulär.....	248
F02C0F24, Datei noch offen.....	247	F02C9482, Unzulässige Bandnummer.....	248
F02C0F25, Datei ist schreib-offen.....	247	F02D0000, sercos: Kein Fehler im Service- Kanal.....	361
F02C0F26, Datei existiert bereits.....	247	F02D00A0, sercos: Parameter Service, Ka- nal ist nicht geöffnet.....	362
F02C0F27, Kein reservierter Block frei.....	247	F02D00B0, sercos: Parameter Element ist nicht vorhanden.....	362
F02C0F28, Keine Datei vorhanden.....	247	F02D00C0, sercos: Ausgewählter Antrieb ist nicht vorhanden.....	362
F02C0F40.....	248	F02D0001, sercos: Service-Kanal nicht ge- öffnet.....	361
F02C0F41.....	248	F02D0003, Max. Anzahl paralleler Parame- teranfragen überschritten.....	361
F02C0F42.....	248	F02D0007, Parameterzugriff auf entfernte Steuerungen verboten.....	362
F02C0F43.....	248	F02D0008, DSH-Message Index außerhalb des gültigen Bereichs.....	362
F02C0F44.....	248	F02D0009, sercos: Ungültiger Zugriff beim Schließen Service-Kanal.....	362
F02C0F45.....	248	F02D700A, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (zykl. konf.).....	366
F02C0F46.....	248	F02D700B, sercos: Ungültige Adressierung (Datencontainer, Liste).....	366
F02C0F47.....	248	F02D700C, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (anderweitig).....	367
F02C0F48.....	248	F02D700D, sercos: Ungültige Gleitkommazahl	367
F02C0F49.....	248	F02D700E, sercos: Reserviert.....	367
F02C0F50.....	248	F02D700F, sercos: Betriebsdatum ist in OM schreibgeschützt.....	367
F02C0F51.....	248	F02D710C, sercos: Datum überschreitet max. Bereich.....	367
F02C0F52.....	248	F02D1001, sercos: Keine ID-Nummer.....	363
F02C0F53.....	248	F02D1009, sercos: Ungültiger Zugriff auf Element 1.....	363
F02C0F54.....	248	F02D2001, sercos: Kein Name.....	363
F02C0F55.....	248	F02D2005, sercos: Name ist zur Zeit schreibgeschützt.....	363
F02C0F56.....	248	F02D2004, sercos: Name kann nicht geän- dert werden (read only).....	363
F02C0F57.....	248	F02D2002, sercos: Übertragungsfehler, Name zu kurz.....	363
F02C08D0, Fehler bei der Datenübertragung..	244		
F02C017B, Unterprogramm Verschachte- lungstiefe überschritten.....	242		
F02C017D, Unzulässiger Vergleichsoperator...	242		
F02C017F, Bandtyp erwartet.....	242		
F02C033F, Unzulässiger Programmname.....	243		
F02C048A, EAL-Aus, Vorhaltezeit zu groß.....	243		
F02C048B, PPA: Vorhaltezeit zu groß.....	243		
F02C048C, EAL-Ein, Funktion belegt.....	243		
F02C048D, EAL-Aus, Funktion belegt.....	244		
F02C048E, PPA: Funktion noch belegt.....	244		
F02C0066, Achsliste in K-0-0008 nicht lü- ckenlos.....	241		
F02C089C, Fehler bei der Datenübertragung..	244		
F02C089D, Fehler bei der Datenübertragung..	244		
F02C0173, Unzulässige Sprunganweisung.....	241		
F02C0177, Fehler bei Exklusivanweisung, EXCLUSIVE_END erwartet.....	242		
F02C0182, Sprunganweisung nicht erlaubt.....	242		
F02C0183, Kreis mit einer Achse nicht mög- lich.....	242		

F02D2003, sercos: Übertragungsfehler, Name zu lang.....	363	F02D7013, sercos: Befehlsfolge nicht ausführbar, Param. ungültig.....	367
F02D3005, sercos: Attribut ist zur Zeit schreibgeschützt.....	364	F02D8001, sercos: Zugriff zeitweise nicht möglich.....	367
F02D3004, sercos: Attribut kann nicht geändert werden (read only).....	364	F02D8096, sercos: Gerät deaktiviert.....	367
F02D3002, sercos: Übertragungsfehler, Attribut zu kurz.....	364	F02D8097, sercos: Gerät nicht vorhanden.....	368
F02D3003, sercos: Übertragungsfehler, Attribut zu lang.....	364	F03A****.....	269
F02D4001, sercos: Keine UNIT.....	364	F03A****, SPS-Fehlermeldungen aus firmeneigenen Komponenten.....	269
F02D4002, sercos: Übertragungsfehler, UNIT zu kurz.....	364	F03A2002, Inlinebus-Fehler.....	269
F02D4003, sercos: Übertragungsfehler, UNIT zu lang.....	364	F10B0001, Externer Synchronkontakt fehlt.....	269
F02D4005, sercos: UNIT ist zur Zeit schreibgeschützt.....	364	F12C00A3, Interpolationstyp für Verfahrbewegungen nicht angegeben.....	274
F02D4004, sercos: UNIT kann nicht verändert werden (read only).....	364	F12C00A6, Watchdog abgelaufen.....	274
F02D5001, sercos: Kein Min-Wert.....	364	F12C00AA, Bandsync: Kinematik steht in singulärer Position.....	275
F02D5005, sercos: Min-Wert ist zur Zeit schreibgeschützt.....	365	F12C00AB, Kinematik steht in singulärer Position.....	275
F02D5004, sercos: Min-Wert kann nicht geändert werden (read only).....	365	F12C00AD, Verfahrbereichgrenze MK erreicht.....	275
F02D5002, sercos: Übertragungsfehler, Min-Wert zu kurz.....	365	F12C00AE, Bandsync: Verfahrssatz zu spät aktiviert.....	275
F02D5003, sercos: Übertragungsfehler, Min-Wert zu lang.....	365	F12C00AF, Resultierende Achsgeschwindigkeit zu gross.....	275
F02D6001, sercos: Kein Max-Wert.....	365	F12C00B0, Mehrdeutigkeit bei Bandsynchron.....	275
F02D6005, sercos: Max-Wert ist zur Zeit schreibgeschützt.....	365	F12C00B1, Mehrdeutigkeit bei Interpolation.....	275
F02D6004, sercos: Max-Wert kann nicht geändert werden (read only).....	365	F12C00B2, AUTO/HAND-Umschaltung nicht zulässig.....	276
F02D6002, sercos: Übertragungsfehler, Max-Wert zu kurz.....	365	F12C00B4, Bandsync: 1. BS-Verfahrssatz zu spät aktiviert.....	276
F02D6003, sercos: Übertragungsfehler, Max-Wert zu lang.....	365	F12C00B5, RoCo Watchdog 2: Fehler.....	276
F02D7007, sercos: Betriebsdatum ist größer als Max-Wert.....	366	F12C00B6, Bandsync: Satzende zu spät erreicht.....	276
F02D7006, sercos: Betriebsdatum ist kleiner als Min-Wert.....	366	F12C0EB4, Memory dump error.....	294
F02D7009, sercos: Betriebsdatum ist schreibgeschützt (Passwort).....	366	F12C0EB5, Memory dump error.....	294
F02D7005, sercos: Betriebsdatum ist zur Zeit schreibgeschützt.....	366	F12C0EB6, Memory dump error.....	294
F02D7004, sercos: Betriebsdatum nicht änderbar (read only).....	366	F12C0EB7, Memory dump error.....	294
F02D7001, sercos: Kein Betriebsdatum.....	365	F12C0EB8, Memory dump error.....	294
F02D7002, sercos: Übertragungsfehler, Betriebsdatum zu kurz.....	366	F12C0EB9, Memory dump error.....	294
F02D7003, sercos: Übertragungsfehler, Betriebsdatum zu lang.....	366	F12C0F5A, Zu kürzende Bahndistanz ist zu groß.....	295
F02D7008, sercos: Ungültiges Betriebsdatum.....	366	F12C0F58, Bahn nicht definiert.....	295
F02D7010, sercos: Befehlsfolge bereits aktiv... ..	367	F12C0F59, Position liegt nicht auf Bahn.....	295
F02D7011, sercos: Befehlsfolge nicht unterbrechbar.....	367	F12C0F70, Spline Parameterlänge ungültig.....	295
F02D7012, sercos: Befehlsfolge zur Zeit nicht ausführbar.....	367	F12C0F71, Splinefunktion ungültig.....	295
		F12C0F72, Längen für Splinedefinition ungültig.....	295
		F12C0F73, Spline ist eine Gerade.....	295
		F12C0F74, Spline ist Gerade mit Richtungs-umkehr.....	295
		F12C006C, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 3.....	271
		F12C007A, Tensorinterpolation, kein Hauptbereich.....	271
		F12C007B, Tensorinterpolation, Winkel nicht berechenbar.....	271
		F12C007E, RK-Verfahren ohne Ref.-Pkt. nicht möglich.....	271

Index

F12C007F, Keine Vorschubfreigabe bei Bandsynchron.....	272	F12C046E, MOVE FILE, Falsche Achsanzahl.....	287
F12C008A, Transformationsparameter passen nicht zum Robotertyp.....	272	F12C046F, MOVE FILE, Lesezeiger.....	287
F12C08A7, Fehler bei der Datenübertragung...	294	F12C047A, Zu nahe am Stativ.....	288
F12C008B, Trafofehler, Singuläres Gleichungssystem.....	273	F12C047C, Ungültiger TOOL-Wert.....	288
F12C08BA, Fehler bei der Datenübertragung..	294	F12C047D, Falsche Bandrichtung programmiert.....	288
F12C008C, MODE wird nicht -1.....	273	F12C047E, Unzulässige Band-Art/Band-Toleranz.....	288
F12C08C7, Umschaltung in Handbetrieb nicht erlaubt.....	294	F12C047F, Band-Distanz ist Null.....	289
F12C009A, Bandsync: Bandbereich überschritten.....	274	F12C048F, PPA/EAL: Unzulässige Funktionsnummer.....	290
F12C009B, Transformationslänge ist 0.....	274	F12C049A, Interner Fehler bei Transformation in der SPS.....	291
F12C031A, Block nicht vorbelegt.....	277	F12C0062, Unzulässiger Wert für Überschieffaktor (R_PTP).....	271
F12C031D, Block nicht verkettet.....	277	F12C0063, PTP mit ContSlope nicht erlaubt....	271
F12C0041, Protokolllänge überschritten bei Datei I/O.....	270	F12C0074, Verfahrbereichsgrenze einer Achse überschritten.....	271
F12C041A, Prozessfehler.....	278	F12C0083, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 5.....	272
F12C041B, Prozess existiert bereits.....	278	F12C0084, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 7.....	272
F12C041C, Unzulässige Fahrzeit.....	279	F12C0085, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 9.....	272
F12C041D, Unzulässige Geschwindigkeit.....	279	F12C0086, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 11.....	272
F12C041E, Unzulässiger Ruck.....	279	F12C0087, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 13.....	272
F12C041F, Anwender-Speicher voll.....	279	F12C087A, Singularität der Kinematik.....	293
F12C0042, Unbekannte Funktion bei Daten I/O.....	270	F12C087B, Mathematischer Arbeitsbereich überschritten.....	293
F12C042A, WCSYST/TOOLS.DAT fehlt.....	280	F12C087C, Iteration divergent.....	293
F12C042B, WCSYST/TOOLS-Name fehlt.....	281	F12C087D, COS singulär.....	293
F12C042D, Parameter für ext. Unterprogramm fehlerhaft.....	281	F12C0088, Fehler beim RoCo-Systemhochlauf Nr. 15.....	272
F12C042E, Falsche Parameter-Anzahl für ext.Unterprogramm.....	281	F12C0089, Achsliste nicht korrekt.....	272
F12C042F, Falscher Parameter-Typ für ext. Unterprogramm.....	281	F12C0099, Bandsync: Endpunkt kann nicht erreicht werden.....	273
F12C043A, PTP bei bandsynchroner Bewegung.....	282	F12C0100, RoCo Watchdog Fehler.....	276
F12C043C, Punkt nicht erreichbar.....	282	F12C0316, Datei leseoffen.....	276
F12C043D, Falsche PKT-Datei.....	282	F12C0317, Datei schreiboffen.....	276
F12C043F, Unzulässiger Ausgang.....	283	F12C0406, Unzulässige SPC_FCT.....	277
F12C044A, Falsche Achsanzahl.....	284	F12C0407, Falsche Parameter für SPC_FCT 53.....	277
F12C044B, Feldgrenze Überlauf.....	284	F12C0408, Fehler bei Bandsynchron-Ende.....	278
F12C044C, Programmname zu lang.....	284	F12C0410, Unzulässige Beschleunigung.....	278
F12C044D, IRD-Ausbaustufe nicht aktiv.....	284	F12C0420, WRITE_BEGIN fehlt.....	279
F12C044E, Keine PKT-Datei.....	284	F12C0421, Datei zu oft geöffnet.....	280
F12C044F, Punkt nicht definiert.....	284	F12C0422, Datei noch geöffnet.....	280
F12C045A, Falsche Version des RCL-Übersetzers.....	285	F12C0423, Unzulässiger Dateiname.....	280
F12C045C, Startpunkt zu nahe am Zwischenpunkt.....	285	F12C0424, Datei-Ende erreicht bei READ.....	280
F12C045D, Startpunkt zu nahe am Endpunkt..	285	F12C0426, DAT-Datei fehlt.....	280
F12C045E, Kreisradius ist zu klein.....	285	F12C0427, Lesezugriff auf eine schreibgeöffnete Datei.....	280
F12C045F, Nur positive Geschwindigkeit zulässig.....	285	F12C0428, READ_BEGIN fehlt.....	280
F12C046A, BNR-Datei fehlt.....	286	F12C0430, Falsche Parameterdeklaration für ext. Unterprogr.....	281
F12C046C, Option GLOBAL-Datei ist nicht aktiviert.....	286	F12C0431, Programm mit Parametern.....	281
F12C046D, MOVE FILE, Falsche Versionskennung.....	287		

Index

F12C0432, Überlauf INTEGER-Variable.....	281	F12C0486, SPC_FCT 1, Unzulässige Kine- matiknummer.....	290
F12C0433, Arbeitsraumverletzung.....	282	F12C0487, PPA/EAL: Unzulässige Koordinate	290
F12C0435, Unzulässiger Parameter bei ext. Unterprogramm.....	282	F12C0488, PPA: Unzulässiger Parameterwert.	290
F12C0436, Format, Fehler in DAT-Datei.....	282	F12C0490, Funktionsnummer.....	290
F12C0437, SUB-Prozess stoppt eigenen Hauptprozess.....	282	F12C0492, Unzulässige SPS-Prozessnummer	290
F12C0438, Division durch Null im RCL-Pro- gramm.....	282	F12C0493, Unzulässiger Zeitwert.....	290
F12C0439, Wurzel mit negativem Argument im RCL-Programm.....	282	F12C0494, Min.-Wert größer Max.-Wert.....	290
F12C0440, Unzulässiger Eingang.....	283	F12C0495, Fehler bei Exception-Prozess- Start.....	291
F12C0441, Reserviert.....	283	F12C0497, Arbeitsraum-Nummer.....	291
F12C0442, Punkt nicht transformierbar.....	283	F12C0498, Transformation in der SPS wur- de nicht angemeldet.....	291
F12C0444, Datei existiert nicht.....	283	F12C0499, Benutzerdefinierter Transforma- tionsfehler in der SPS.....	291
F12C0445, Negative Verweilzeit.....	283	F12C0600, Ungültige Operation beim SPS- Funktionsaufruf.....	291
F12C0447, Fehler im IRD-Programm.....	283	F12C0601, Denormalisierte Zahl beim SPS- Funktionsaufruf.....	292
F12C0448, IRD-Stack-Überlauf.....	283	F12C0602, Division durch Null beim SPS- Funktionsaufruf.....	292
F12C0449, IRD-Stack-Untergrenze.....	283	F12C0603, Überlauf beim SPS-Funktions- aufruf.....	292
F12C0451, Keine Punkte in PKT-Datei.....	284	F12C0604, Unterlauf beim SPS-Funktions- aufruf.....	292
F12C0453, Unterbrechung unzulässig we- gen Bandsynchron.....	284	F12C0605, Genauigkeitsfehler beim SPS- Funktionsaufruf.....	292
F12C0454, Reserviert.....	284	F12C0606, NAN beim SPS-Funktionsaufruf.....	292
F12C0455, Bandsynchronisation nicht aktivi- erbar.....	285	F12C0822, Achse beim Tippen nicht refe- renziert.....	292
F12C0457, Unzulässige Dezimalzahl.....	285	F12C0876, Transformation mathematisch nicht lösbar.....	292
F12C0458, Datei-Sequentialisierung nicht möglich.....	285	F12C0877, Verfahrbereich Handachse über- schritten.....	293
F12C0460, Keine Band-Option.....	285	F12C0878, Verfahrbereich Orientierung- sachse überschritten.....	293
F12C0462, Zwischenpunkt zu nahe am End- punkt.....	286	F12C0879, Mathematischer Arbeitsbereich überschritten.....	293
F12C0463, Start-, Zwischen- und Endpunkt auf Gerade.....	286	F12C0881, Antriebe EIN unzulässig.....	293
F12C0464, Start-, Zwischen- und Endpunkt zu nahe zusammen.....	286	F12C0883, Leistungsverlust einer Kina- tikachse.....	293
F12C0466, Ungültige Kinematiknummer.....	286	F12C0885, Arbeitsraum überschritten.....	294
F12C0467, GLOBAL-Datei fehlt.....	286	F20B0005, Antriebsfehler.....	296
F12C0468, GLOBAL COMMON ID.....	286	F20B0172, sercos III: Fehlerformat S-0-0390 inkompatibel.....	296
F12C0469, Zwei GLOBAL-Dateien.....	286	F20BE001, M_Busy-Bit nicht gesetzt.....	297
F12C0470, MOVE FILE, Zeitbasis.....	287	F20BE002, SVC: Protokoll Fehler.....	297
F12C0471, MOVE FILE, IP-LR-Basis.....	287	F20BE003, SVC: Handshake Timeout.....	297
F12C0472, MOVE FILE, Formatfehler.....	287	F20BE004, SVC: Busy Timeout.....	297
F12C0473, MOVE FILE, MODULO_FLAG nicht besetzt.....	287	F20BE005, SVC: Interner Fehler.....	297
F12C0474, Reserviert.....	287	F20BE006, SVC ist belegt.....	298
F12C0475, Keine Positionierungsachse defi- niert.....	287	F20BE007, SVC: Übertragung abgebrochen....	298
F12C0476, Reserviert.....	288	F20BE008, SVC interne Übertragung steht noch an.....	298
F12C0477, Ungültige Achskonfiguration.....	288	F20BE009, SVC: Fehlermeldung ohne SVC Fehlercode.....	298
F12C0478, Arm ein-/ausfahren.....	288	F20D102B, Fehler beim Öffnen des zykl. Kanals (READ-Access).....	299
F12C0479, WC-Nullpunkt singulär.....	288		
F12C0480, Punkt ist ungültig.....	289		
F12C0481, Unzulässiges Mess-System.....	289		
F12C0482, Unzulässige Bandnummer.....	289		
F12C0483, In WC nicht zulässig.....	289		
F12C0484, Unzulässige Kinematiknummer.....	289		
F12C0485, PPA/EAL: Unzulässige Funkti- onsnummer.....	289		

Index

F20D102C, Fehler beim Lesezugriff (Direct-ReadReal).....	299	F80B0017, Ausfall Consumer-Verbindung.....	345
F20D102D, Fehler beim Lesezugriff (Direct-ReadWord).....	299	F80B0018, Ausfall Producer-Verbindung.....	345
F20D102E, Fehler beim Lesezugriff (Direct-ReadDword).....	299	F80B0019, Consumer-Verbindung Timeout.....	346
F20D1015, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	298	F80B0162, Interner Steuerungsfehler.....	346
F20D1025, Fehler beim Schließen des zyklischen Kanals.....	299	F80B0163, Interner Steuerungsfehler.....	346
F20D1029, Fehler beim Öffnen des zyklischen Kanals.....	299	F90B0012, sercos Interface Zeitüberwachung aufgetreten.....	347
F20D1034, Fehler beim Schreibzugriff (DirectWriteWord).....	299	F90B0020.....	348
F20D1036, Achse wurde nicht gefunden (ML_AXISDATA).....	300	F90B0021.....	348
F20D1037, Ungültiger Schreib/Lesezugriff auf ML_AXISDATA.....	300	F90B0022.....	348
F22B0003, Kinematik existiert nicht.....	338	F90B0023.....	348
F22B0010, Fehler beim internen Konvertieren der RoCo-Parameter.....	338	F90B0024.....	348
F22B0011, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 0.....	338	F90B0025.....	348
F22B0012, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 1.....	338	F90B0026.....	348
F22B0013, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 2.....	338	F90B0027.....	348
F22B0014, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 3.....	338	F90B0028.....	348
F22B0015, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 4.....	339	F90B0029, DRI, Fehler beim Laden der Firmware des CFL01.1-Q2-FPGA.....	348
F22B0016, Fehler beim int. Konv. der RoCo-Parameter in Konv.-Phase 5.....	339	F90B0030.....	348
F22B0020, Transformation existiert nicht.....	339	F90B0031.....	348
F22B0021, Achswinkel außerhalb Definitionsbereich.....	339	F90B0032.....	348
F22B0022, Punkt kann durch Transformation nicht erreicht werden.....	339	F90B0033.....	348
F22B0023, In Schutzzone der Transformation.....	339	F90B0034.....	348
F22B0024, Achse hat falsche Wichtung für Transformation.....	339	F90B0035.....	348
F22B0025, Zu wenig Achsen für Transformation.....	339	F90B0036.....	348
F22B0026, Schutzzone existiert nicht.....	340	F90B0037.....	348
F22B0027, Typ der Schutzzone existiert nicht.....	340	F90B0038.....	348
F22E0000, Antriebsfehler (generische Achse).....	340	F90B0039.....	348
F039****.....	269	F90B0040.....	348
F039****, SPS-Fehlermeldungen aus dem Kernel.....	269	F90B0041.....	348
F50B0002, sercos Kommunikation unterbrochen.....	340	F90B0042.....	348
F50B0010, Hardware defekt.....	341	F90B0043.....	348
F50B0011, Nicht kompatibles sercos Gerät.....	341	F90B0044.....	348
F50D2000, Zwangshalt aktiviert.....	341	F90B0045.....	348
F80B0004, Zweifacher AT Ausfall.....	344	F90B0046.....	348
F80B0015, Fehler RTOS (Real Time Operating System).....	345	F90B0047.....	348
F80B0016, Ungültige AT-Daten.....	345	F90B0048.....	348
		F90B0049.....	348
		F90B0050.....	348
		F90B0051.....	348
		F90B0052.....	348
		F90B0053.....	348
		F90B0054.....	348
		F90B0055.....	348
		F90B0056.....	348
		F90B0057.....	348
		F90B0058.....	348
		F90B0059.....	348
		F90B0060.....	348
		F90B0061.....	348
		F90B0062.....	348
		F90B0063.....	348
		F90B0064.....	348
		F90B0065.....	348
		F90B0066.....	348
		F90B0067.....	348
		F90B0068.....	348
		F90B0069.....	348

Index

F90B0070.....	348	F90D1021, Fehler ReadParameter, kein Speicher.....	348
F90B0071.....	348	F90D1023, Fehler WriteParameter.....	348
F90B0072.....	348	F90D1024, Fehler WriteParameter, kein Speicher.....	348
F90B0073.....	348	F90D1032, Fehler beim Zugriff auf die Achsen (1).....	348
F90B0074.....	348	F90D1033, Fehler beim Zugriff auf die Achsen (2).....	349
F90B0075.....	348	F90D1038, Fehler beim Empfangen MessageQueue.....	349
F90B0076.....	348	F90D1039, Thread konnte nicht gestartet werden.....	349
F90B0077.....	348	F90D1204, Kein Speicher.....	349
F90B0078.....	348	F90D1209, Kein Speicher.....	349
F90B0079.....	348	F92C00CC, Fehler bei Task-Suspend.....	356
F90B0080.....	348	F92C00CD, Fehler bei Anwendertask-Suspend.....	356
F90B0081.....	348	F92C00D4, Fehler bei PARALLEL_END.....	356
F90B0082.....	348	F92C00DD, Geräte-E/A, Exklusiv-Zugriff nicht sichergestellt.....	356
F90B0083.....	348	F92C00DE, Geräte-E/A, Fehler bei Exklusiv-Zugriff.....	356
F90B0084.....	348	F92C00E0, Dateikette nicht sequentiell.....	356
F90B0085.....	348	F92C00E1, Dateiverwaltungsfehler.....	356
F90B0086.....	348	F92C00E2, Dateiverwaltungsfehler bei Dateien-E/A.....	357
F90B0087.....	348	F92C00E3, Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil.....	357
F90B0088.....	348	F92C00E4, Dateiverwaltungsfehler bei Dateiverkettung.....	357
F90B0089.....	348	F92C00E7, Unzulässiger Schreibzugriff (Dateiende).....	357
F90B0090.....	348	F92C00E8, Unzulässiger Schreibzugriff (Zieladresse zu gross).....	357
F90B0091.....	348	F92C00E9, Dateiende überschritten.....	357
F90B0092.....	348	F92C00EB, Unzulässiger Mode bei Datei lesen.....	357
F90B0093.....	348	F92C00EC, Unzulässiger Mode bei Datei öffnen.....	357
F90B0094.....	348	F92C00ED, Fehler beim Allokieren.....	357
F90B0095.....	348	F92C00ED8, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F90B0096.....	348	F92C00ED9, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F90B0097.....	348	F92C00EDA, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F90B0098.....	348	F92C00EDB, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F90B0099.....	348	F92C00EDC, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F90B0100.....	348	F92C00EDD, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F90B0101.....	348	F92C00EDE, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F90B0102.....	348	F92C00EDF, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei nicht offen.....	359
F90B0103.....	348		
F90B0104.....	348		
F90B0105.....	348		
F90B0106.....	348		
F90B0107.....	348		
F90B0108.....	348		
F90B0109.....	348		
F90B0110.....	348		
F90B0111.....	348		
F90B0112.....	348		
F90B0113.....	348		
F90B0114.....	348		
F90B0115.....	348		
F90B0116.....	348		
F90B0117.....	348		
F90B0118.....	348		
F90B0119.....	348		
F90B0120.....	348		
F90B0121.....	348		
F90B0122.....	348		
F90B0123.....	348		
F90B0124.....	348		
F90D103A, Endlosschleife verlassen.....	349		
F90D103D, Fehlerhafte Initialisierung der SPS.....	349		

Index

F92C00EE, Falscher Datei-Open-Mode beim Allokieren.....	358	F02600A3, ML_DebugJobConnect, Kommando-Fehler, Fehler Statusabfrage.....	219
F92C0EE0, Schwerwiegender DVW-Fehler, Compress-Fehler.....	360	F02600A4, ML_DebugJobConnect, Watchdog, Zeitüberschreitung.....	219
F92C0EE1, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen.....	360	F02600AE, ML_DebugJobConnect, Ungült. Zustand des Zustandsautom.....	219
F92C0EE2, Schwerwiegender DVW-Fehler, Dateiattribut falsch.....	360	F02600AF, ML_DebugJobConnect, Fehler beim Initialisieren FB-Instanz.....	219
F92C0EE3, Schwerwiegender DVW-Fehler, ungültiger Block.....	360	F03500FA, RCL-Kompiler, Zeitkonstante zu groß.....	250
F92C0EE4, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen.....	360	F03500FB, RCL-Kompiler, Variable länger als 12 Zeichen.....	250
F92C0EE5, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei öffnen.....	360	F03500FD, RCL-Kompiler, Unerwartetes Zeilenende.....	250
F92C0EE6, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei suchen.....	360	F03500FF, RCL-Kompiler, Syntaxfehler, Zahl erwartet.....	250
F92C0EE7, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei lesen.....	360	F03501AC, RCL-Kompiler, Bezeichner erwartet.....	259
F92C0EE8, Schwerwiegender DVW-Fehler, Datei öffnen.....	360	F03501AD, RCL-Kompiler, Typ erwartet.....	259
F92C0EE9, Schwerwiegender DVW-Fehler.....	360	F03501AE, RCL-Kompiler, RECORD erwartet.....	259
F92C00F0, Falscher Steuermodus bei Dateiliste.....	358	F03501AF, RCL-Kompiler, RECORD_END erwartet.....	259
F92C00F1, Falscher Steuermodus beim Dateischliessen.....	358	F03501B0, RCL-Kompiler, IF erwartet.....	259
F92C00F4, Dateikette nicht sequentiell.....	358	F0020001.....	120
F92C0003, Schwerwiegender Transformationsfehler.....	355	F0020002.....	120
F92C0007, Unzulässiger Koordinatensystemwechsel.....	355	F0020003.....	120
F92C007D, Ungültiger Init-Mode.....	356	F0020004.....	120
F92C0023, HEAP-Überlauf.....	355	F0020005.....	120
F92C0028, Unzulässiger Interpolationstyp.....	355	F0020006.....	120
F92C043E, Fehlerhafte Absolutadresse im IRD-Programm.....	358	F0020007.....	120
F92C0079, Ungültige Robot Control Konfiguration.....	356	F0020008.....	120
F92C0314, Dateiverwaltungsfehler im Organisationsteil.....	358	F0020009.....	120
F92C0318, Datei Block-Status falsch.....	358	F0020010, Kein Socket verfügbar.....	120
F92C0319, Datei nicht sequenzialisiert.....	358	F0020011.....	121
F92C0456, Schwerwiegender Fehler in PKT-Datei.....	359	F0020012.....	121
F93C0001, Ausnahmefehler beim Parsen der XML Konfiguration.....	361	F0020013.....	121
F200****.....	296	F0020014.....	121
F200****, Antriebsfehler mit Fehlernummer F****.....	296	F0020015.....	121
F200****, Kommandofehler mit Fehlernummer C****.....	296	F0020016.....	121
F1350C12, Negative Zeit in der Satzvorbereitung berechnet.....	295	F0020017.....	121
F02600A0, ML_DebugJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	219	F0020018.....	121
F02600A1, ML_DebugJobConnect, Fehler Kommando-Eintrag.....	219	F0020019.....	121
F02600A2, ML_DebugJobConnect, Kommando-Fehler, Fehler Statusabfrage.....	219	F0020020.....	121
		F0020021.....	121
		F0020022.....	121
		F026005D, ML_CtrlJobConnect, Ungültiger Zustand der E/A der POE.....	215
		F026005E, ML_CtrlJobConnect, Ungültiger Zustand des Zustandsautom.....	215
		F026005F, ML_CtrlJobConnect, Fehler beim Initialisieren der FB-Inst.....	215
		F026006E, ML_ShowJobConnect, Ungültiger Zustand des Zustandsautom.....	216
		F026006F, ML_ShowJobConnect, Fehler beim Initialisieren der FB-Inst.....	216
		F026007E, ML_SendJobTlg, Ungültiger Zustand des Zustandsautomaten.....	216

F026007F, ML_SendJobTlg, Fehler beim Initialisieren der FB-Instanz.....	216	F035012E, RCL-Kompiler, Punkt oder Punktvariable erwartet.....	254
F026008E, ML_RecvJobTlg, Ungültiger Zustand des Zustandsautomaten.....	217	F035012F, RCL-Kompiler, Punktepaar erwartet.....	254
F026008F, ML_RecvJobTlg, Fehler beim Initialisieren der FB-Instanz.....	217	F035013A, RCL-Kompiler, Recordvariable erwartet.....	255
F026009A, ML_SendRecvJobAss, Fehler Ethernet Sendebuffer (sendto).....	218	F035013B, RCL-Kompiler, Punkt erwartet.....	255
F026009B, ML_SendRecvJobAss, Defrag-Fehler Sende/Empfangsbuffer.....	218	F035013C, RCL-Kompiler, Zusatz unzulässig..	255
F026009C, ML_SendRecvJobAss, Fehler eines Kommunikations-Sockets.....	218	F035013D, RCL-Kompiler, Zu viele Argumente.....	255
F026009D, ML_SendRecvJobAss, Ungültiger Zustand der E/A der POE.....	218	F035013E, RCL-Kompiler, Zu wenig Argumente.....	255
F026009E, ML_SendRecvJobAss, Ungültiger Zustand des Zustandsautomaten.....	218	F035013F, RCL-Kompiler, Nicht implementiert	255
F026009F, ML_SendRecvJobAss, Fehler beim Init. der FB-Instanz.....	218	F035014A, RCL-Kompiler, Punkte Datei fehlerhaft.....	256
F029952A, TeachIn: Name falsch.....	239	F035014B, RCL-Kompiler, Error Datei fehlerhaft.....	256
F029952B, TeachIn: Punkt existiert bereits.....	239	F035014D, RCL-Kompiler, Schlüsselwort DEF unzulässig.....	256
F029952C, TeachIn: Punkt existiert nicht.....	239	F035014E, RCL-Kompiler, Includedatei nicht vorhanden.....	256
F029952D, TeachIn: Falsche Option.....	239	F035015A, RCL-Kompiler, Nummer doppelt erkannt.....	257
F029952E, TeachIn: Datei fehlerhaft.....	239	F035015B, RCL-Kompiler, Punkt kann Kinematik nicht zugeordnet werden.....	257
F029952F, TeachIn: Falsche Koordinate.....	239	F035015C, RCL-Kompiler, Kinematikname erwartet.....	257
F029953A, Zu viele Bandachsen.....	240	F035015D, RCL-Kompiler, Band kann Kinematik nicht zugeordnet werden.....	257
F0030001.....	121	F035015E, RCL-Kompiler, Externes Programm erwartet.....	257
F0030002.....	121	F035015F, RCL-Kompiler, INPUT/OUTPUT nur im Deklarationsteil erlaubt.....	257
F0030003.....	121	F035016F, RCL-Kompiler, Fehler beim Lesen/Schreiben einer PKT-Datei.....	258
F035010A, RCL-Kompiler, Kleiner oder größer erwartet.....	251	F035017C, RCL-Kompiler, Maximale Tabelleneinträge überschritten.....	258
F035010B, RCL-Kompiler, Zeilen- oder Dateiende oder Doppelpunkt.....	251	F035017E, RCL-Kompiler, Maximale Anzahl von Fehlern erreicht.....	258
F035010C, RCL-Kompiler, Multiplikation erwartet.....	251	F035018A, RCL-Kompiler, Unterschiedliche CID.....	258
F035010D, RCL-Kompiler, TO oder VIA erwartet.....	251	F035018C, RCL-Kompiler, Keine EXPORT - Variable gefunden.....	259
F035010E, RCL-Kompiler, Symbolischer Bezeichner erwartet.....	251	F035018D, RCL-Kompiler, Unterschiedliche Achsanzahl der Kinematiken.....	259
F035010F, RCL-Kompiler, Schlüsselwort PROGRAM erwartet.....	251	F035018E, RCL-Kompiler, Nicht definierte Kinematik.....	259
F035011A, RCL-Kompiler, BINARY erwartet...	252	F035021A, RCL-Kompiler, OUTPUT Typ unzulässig.....	260
F035011B, RCL-Kompiler, REAL erwartet.....	252	F035021B, RCL-Kompiler, CASE Konstante unzulässig.....	260
F035011C, RCL-Kompiler, Eingangsvariable erwartet.....	252	F035021E, RCL-Kompiler, Unzulässiges INPUT ARRAY.....	260
F035011D, RCL-Kompiler, Eingang nicht erlaubt.....	252	F035021F, RCL-Kompiler, Unzulässiges OUTPUT ARRAY.....	260
F035011E, RCL-Kompiler, Programmname entspricht nicht Dateinamen.....	252	F035022B, RCL-Kompiler, Größer / Gleich erwartet.....	261
F035011F, RCL-Kompiler, Elementanzahl unzulässig.....	252	F035022C, RCL-Kompiler, Konstante erwartet	261
F035012A, RCL-Kompiler, @-Zeichen erwartet.....	253		
F035012B, RCL-Kompiler, Symbol bereits vereinbart.....	253		
F035012C, RCL-Kompiler, Bezeichner für Strukturelement erwartet.....	253		
F035012D, RCL-Kompiler, Name nicht vereinbart.....	254		

Index

F035022D, RCL-Kompiler, IF_END erwartet....	261	F0140001, Gerätesollkonfiguration fehlerhaft...	159
F035022E, RCL-Kompiler, Zwei Punkte erwartet.....	261	F0160001.....	159
F035022F, RCL-Kompiler, LABEL inkompatibel.....	261	F0160002.....	159
F035023A, RCL-Kompiler, Übersetzung abgebrochen.....	262	F0160004, Umschaltung nach P0 fehlerhaft.....	160
F035023B, RCL-Kompiler, Fehler bei der Speicherfreigabe.....	262	F0160003, Umschaltung nach P0 fehlerhaft.....	159
F035023C, RCL-Kompiler, Ende der PKT-Datei erreicht.....	262	F0160005, Umschaltung nach P2 fehlerhaft.....	160
F035023D, RCL-Kompiler, Fehler b. Anlegen eines Punktes in PKTDatei.....	262	F0160006, Umschaltung nach P2 fehlerhaft.....	160
F035023F, RCL-Kompiler, Schlüsselwort T erwartet.....	262	F0160009, Umschaltung nach P3 fehlerhaft.....	160
F036000A, MLPI: Buffer zu klein.....	265	F0160008, Umschaltung nach P3 fehlerhaft.....	160
F036000B, MLPI: Ungültige Signatur.....	265	F0160010, Umschaltung nach P3 fehlerhaft.....	161
F036000C, MLPI: Fehler beim Start.....	265	F0160011, Umschaltungsvorbereitung nach P2 fehlerhaft.....	161
F036000D, MLPI: Watchdog Warnung.....	265	F0160012, Umschaltung nach BB fehlerhaft....	161
F036000F, MLPI: Nicht implementiert.....	265	F0160013, Umschaltung nach BB fehlerhaft....	161
F036001A, MLPI: Ungültige Gleitkommazahl...	267	F0160014, Umschaltung nach BB fehlerhaft....	162
F036001B, MLPI: Objekt nicht initialisiert.....	268	F0160015.....	162
F036001C, MLPI: Datenstrom Synchronisation fehlerhaft.....	268	F0160016.....	162
F0040001.....	121	F0160017.....	162
F0040002.....	121	F0160018.....	162
F0040003.....	121	F0160019.....	162
F0040004.....	121	F0160020.....	162
F0040005.....	121	F0160021.....	162
F0040006.....	121	F0160022.....	162
F0040007.....	121	F0160023.....	162
F0040008.....	121	F0160024, Fehler im Cross-check C-Parameter.....	162
F0040009.....	121	F0160025, Fehler im Cross-check A-Parameter.....	162
F0040010.....	121	F0160026.....	163
F0040011.....	121	F0160027.....	163
F0040012.....	121	F0160028.....	163
F0040013.....	121	F0160029.....	163
F0040014.....	121	F0160030, Mehrfach-Konfiguration eines zyklischen Parameters.....	163
F0050001.....	121	F0160031, Zyklischer Kanal nicht verfügbar.....	163
F0050002.....	121	F0160032, Umschaltung nach P2 fehlerhaft.....	164
F0050003.....	121	F0160033, Umschaltung nach P2 fehlerhaft.....	164
F0050004.....	121	F0160034, Umschaltung nach P3 fehlerhaft.....	164
F0050005.....	121	F0160035, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation.....	164
F0050006.....	121	F0160036, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation.....	165
F0050007.....	121	F0160037, Fehler beim Konfigurieren der Verbundkommunikation.....	165
F0050008.....	121	F0160038, Verbundachsen können nicht deaktiviert werden.....	165
F0050009.....	121	F0160040, Fehler im Cross-check K-Parameter.....	166
F0050010.....	121	F0180009, Zykluszeitüberschreitung Istwert-erfassung.....	167
F0050011.....	121	F0180008, Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel.....	166
F0050012.....	121	F0200001, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	171
F0050013.....	121	F0200002, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	171
F0070001, Parameterspeichergroße hat sich geändert.....	121	F0200003, Firmware-Download fehlgeschlagen.....	172
F0110001, Keine Leistung zugeschaltet.....	158		
F0110010, Fehler beim Synchronisieren der Systemzeit des Antriebs.....	158		
F0110040, Achsreferenz ungültig, Achse ist Leitachse.....	159		

Index

F0200004, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220203, Ungültiger Kommandotyp.....	177
gen.....	172	F0220204, Kommando durch Achse nicht	
F0200005, Firmware-Download fehlgeschla-		unterstützt.....	177
gen.....	172	F0220205, Kommando zurückgewiesen, kei-	
F0200006, Firmware-Download fehlgeschla-		ne Leistung.....	177
gen.....	172	F0220206, Kommando in 'Stopping' zurück-	
F0200007, Firmware-Download fehlgeschla-		gewiesen.....	177
gen.....	172	F0220207, Kommando in 'Homing' zurück-	
F0200008, Firmware-Download fehlgeschla-		gewiesen.....	178
gen.....	172	F0220208, Ungültige Kommandonummer.....	178
F0200009, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220210, Reset bei aktivem ErrorStop,	
gen.....	173	'state ErrorStop'.....	178
F0200010.....	173	F0220211, Kommando in 'Discrete Motion'	
F0200011.....	173	zurückgewiesen.....	178
F0200012.....	173	F0220212, Kommando in 'Continuous	
F0200013.....	173	Motion' zurückgewiesen.....	179
F0200014.....	173	F0220213, Kommando in 'Synchronized	
F0200015.....	173	Motion' zurückgewiesen.....	179
F0200016.....	173	F0220214, Kommando in 'ErrorStop' zurück-	
F0200017.....	173	gewiesen.....	179
F0200018.....	173	F0220216, Keine Leistung verfügbar.....	179
F0200019.....	173	F0220217, Kommando in 'StandStill' / Powe-	
F0200020.....	173	rOn zurückgewiesen.....	180
F0200021.....	173	F0220218, Kommando in 'StandStill' zurück-	
F0200022.....	173	gewiesen.....	180
F0200024, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220223, Geschwindigkeit unter Minimalwert	180
gen.....	173	F0220224, Geschwindigkeit über Maximalwert	180
F0200025, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220225, Beschleunigung unter Minimalwert.	180
gen.....	173	F0220226, Beschleunigung über Maximalwert.	181
F0200026, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220227, Verzögerung unter Minimalwert.....	181
gen.....	173	F0220228, Verzögerung über Maximalwert.....	181
F0200027, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220229, Ruck unter Minimalwert.....	181
gen.....	173	F0220230, Ruck über Maximalwert.....	182
F0200028, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220232, Ungültige Leitachssteuerungs-	
gen.....	173	nummer.....	182
F0200029, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220233, Ungültige Leitachsnummer.....	182
gen.....	174	F0220234, Ungültige Kurventabelle.....	182
F0200030, Fehler beim Löschen von Datei-		F0220263, Leitachsgetriebe, Eingangsumd-	
en in der SYSTEM-Partition.....	174	rehungen unter Minimalwert.....	182
F0200031, Fehler beim Löschen von Datei-		F0220264, Leitachsgetriebe, Eingangsumd-	
en in der OEM-Partition.....	174	rehungen über Maximalwert.....	183
F0200032, Fehler beim Löschen von Datei-		F0220265, Leitachsgetriebe, Ausgangsumd-	
en in der USER-Partition.....	174	rehungen unter Minimalwert.....	183
F0200033, Sicherung der remanenten Da-		F0220266, Leitachsgetriebe, Ausgangsumd-	
ten nicht möglich.....	174	rehungen über Maximalwert.....	183
F0200036, Fehler beim Initialisieren des		F0220267, Feinabgleich der Getriebeüber-	
Hardwarewatchdog.....	175	setzung unter Minimalwert.....	183
F0200037, Fehler beim Triggern des Hard-		F0220268, Feinabgleich der Getriebeüber-	
warewatchdog.....	175	setzung über Maximalwert.....	184
F0200038, Firmware-Download fehlgeschla-		F0220269, Ungültige Aufsynchroisierrichtung	184
gen.....	176	F0220270, Ungültige Art des Aufsynchro-	
F0200039, Firmware-Download fehlgeschla-		sierens.....	184
gen.....	176	F0220271, Kurvenscheibenhub unter Mini-	
F0200040, Fehlerhafte Temperaturüberwa-		malwert.....	184
chung, Hardwareausfall droht.....	176	F0220272, Kurvenscheibenhub über Maxi-	
F0220200, Allgemeiner Antriebsfehler.....	176	malwert.....	184
F0220201, Ungültige Steuerungsnummer.....	176	F0220273, Kommando im Parametriermo-	
F0220202, Ungültige Achsnummer.....	177	dus zurückgewiesen.....	185

Index

F0220274, Kommando zurückgewiesen, keine Positionsreferenz.....	185	F0220327, ChangeFlexProfile: Ungültige Kurventabelle.....	195
F0220275, Kommando wurde abgebrochen.....	185	F0220328, ChangeFlexProfile: Bewegungsgesetz + Flex-Eigenschaft.....	196
F0220276, Steuerungsfehler.....	185	F0220329, ChangeFlexProfile: Geschwindigkeitssprung Bewegungsprofil.....	196
F0220277, Direkter Leitachswechsel.....	185	F0220330, ChangeFlexProfile: Beschleunigungssprung Bewegungsprofil.....	197
F0220278, Kommando 'Deaktivierte Achse' aktiv.....	186	F0220331, ChangeFlexProfile: Rucksprung Bewegungsprofil.....	197
F0220279, Kommando 'parkende Achse' aktiv.....	186	F0220332, ChangeFlexProfile: Max. Fahrgeschwindigkeit ungültig.....	198
F0220280, Kommando in 'Coordinated Motion' zurückgewiesen.....	186	F0220333, ChangeFlexProfile: Max. Beschleunigung ungültig.....	198
F0220281, Ungültige Gleitkommazahl.....	186	F0220334, Keine Referenz auf FlexProfile-Bewegungsprofil gefunden.....	199
F0220282, MotionProfile, SetSelection unter Minimalwert.....	187	F0220335, FlexProfile: Satz ist schreibgeschützt.....	199
F0220283, MotionProfile, SetSelection über Maximalwert.....	187	F0220341, FlexEvent: Satz ist schreibgeschützt.....	199
F0220284, Kommando im Parametrimodus zurückgewiesen.....	187	F0220343, ChangeFlexEvent: Listenlänge Eventeigensch. Inkonsistent.....	199
F0220287, Keine Referenz auf Kurventabelle gefunden.....	187	F0220344, FlexEvent: Ungültige Bewegungsschritt-Zuordnung FlexEvent.....	200
F0220288, ChangeCamTable: Tabellenwert über Maximalwert.....	187	F0220345, ChangeFlexEvent: Ungült. Auslöser-Modus für FlexEvent.....	200
F0220289, ChangeCamTable: Tabellenwert unter Minimalwert.....	187	F0220346, ChangeFlexEvent: Ungültige Aktions-Modus für FlexEvent.....	201
F0220290, ChangeCamTable: ID ungültig.....	188	F0220349, ChangeFlexProfile: Maximaler Ruck ungültig.....	201
F0220291, Keine Referenz auf MotionProfile gefunden.....	188	F0220350, ChangeFlexProfile: Bewegungsgrenzwerte zu niedrig.....	201
F0220292, ChangeMotionProfileSet: Set-Number unter Minimalwert.....	188	F0220355, ChangeFlexProfile: Ungültige Abfolge von Flex-Schritten.....	202
F0220293, ChangeMotionProfileSet: Set-Number über Maximalwert.....	188	F0220360, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen.....	202
F0220294, ChangeMotionProfileSet: Profil ist schreibgeschützt.....	189	F0220361, ChangeFlexProfile: Ungültige Leitachsquelle.....	203
F0220295, ChangeMotionProfileStep: Ungültige StepNumber.....	189	F0220501, Falscher Datentyp.....	203
F0220300, Ungültiger Sollwertkanal.....	189	F0220502, ProbeModule außerhalb des zulässigen Bereichs.....	204
F0220301, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen.....	189	F0220503, ProbeInput außerhalb des zulässigen Bereichs.....	204
F0220316, Gleitkommaeinheit: Listenlänge Eigenschaften inkonsistent.....	189	F0220504, ExpectWindowPosEdgeMode außerhalb zulässiger Bereich.....	204
F0220317, ChangeFlexProfile: Keine Bewegungsgesetze definiert.....	191	F0220505, ExpectWindowNegEdgeMode außerhalb zulässiger Bereich.....	204
F0220318, ChangeFlexProfile: Ungültige Leitquelle.....	191	F0220506, ExpectWindowPosEdgeStart außerhalb zulässiger Bereich.....	204
F0220319, ChangeFlexProfile: Ungültiges Bewegungsgesetz.....	192	F0220507, ExpectWindowPosEdgeEnd außerhalb zulässiger Bereich.....	205
F0220320, ChangeFlexProfile: Ungültiger Bewegungsschritt-Typ.....	192	F0220508, ExpectWindowNegEdgeStart außerhalb zulässiger Bereich.....	205
F0220321, ChangeFlexProfile: Leitachsabschnitt 0 oder negativ.....	193	F0220509, ExpectWindowNegEdgeEnd außerhalb zulässiger Bereich.....	205
F0220322, ChangeFlexProfile: Ungültige Randwertkombination.....	193	F0220510, ExpectWindowPosEdgeSetPoint außerhalb des zul. Bereichs.....	205
F0220323, ChangeFlexProfile: Ungültige Randwerte.....	194		
F0220324, ChangeFlexProfile: Ungültiger Hub.....	194		
F0220325, ChangeFlexProfile: Ungültige Wendepunktverschiebung.....	194		
F0220326, ChangeFlexProfile: Ungültige Geradensteigung.....	195		

F0220511, ExpectWindowNegEdgeSetPoint außerhalb des zul. Bereichs.....	206	F229954B, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 11.....	332
F0220512, MarkerFailureEnable außerhalb des zulässigen Bereichs.....	206	F229954C, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 12.....	332
F0220513, MaxNumberOfMarkerFailure außerhalb des zul. Bereichs.....	206	F229954D, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 13.....	332
F0220514, Interpolation liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	206	F229954E, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 14.....	333
F0220515, TimeStampEnable liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	206	F229954F, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 15.....	333
F0220516, DeadTimePosEdge liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207	F229955A, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 26.....	334
F0220517, DeadTimeNegEdge liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207	F229955B, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 27.....	334
F0220518, ProbeData außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207	F229955C, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 28.....	334
F0220519, PositionEvalMode liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207	F229955D, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 29.....	334
F0220520, DiffEvalMode liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.....	207	F229955E, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 30.....	334
F0220521, TOUCHPROBE_REF ungültig oder kein Messtaster konfig.....	208	F229955F, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 31.....	334
F0220522, AXIS_REF nicht gültig oder keine Achse konfiguriert.....	208	F229956A, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 10.....	335
F0220600, Pfad- / Dateiname unbekannt.....	208	F229956B, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 11.....	336
F0220601, Nicht unterstütztes Dateisystem.....	208	F229956C, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 12.....	336
F0220602, Eingang 'StartIdx' hat einen ungültigen Wert.....	208	F229956D, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 13.....	336
F0220603, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine.....	208	F229956E, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 14.....	336
F0220604, Fehlerhafte Datei.....	209	F229956F, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 15.....	336
F0220605, Eingang 'ArrayDimension' hat einen ungültigen Wert.....	209	F229957A, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 26.....	337
F0220606, Punkt nicht vorhanden.....	209	F229957B, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 27.....	337
F0220607, Falsche Anzahl an Koordinaten je Punkt.....	209	F229957C, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 28.....	337
F0220608, Falsche Kinematik Nummer.....	209	F229957D, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 29.....	337
F0220609, Falscher Punkttyp, Punkt in Welt- oder Maschinen-Koord.....	210	F229957E, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 30.....	337
F229940A, Kommando in 'Group Moving' zurückgewiesen.....	327	F229957F, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 31.....	338
F229940B, Kommando in 'Configuration' zurückgewiesen.....	327	F0260006, MC_DigitalCamSwitch, Ein-/Ausschaltverz. größer 16s.....	211
F229940C, Kommando in 'Stopping' zurückgewiesen.....	327	F0260003, MC_DigitalCamSwitch, Kein Speicher verfügbar.....	210
F229953B, Lineares Band nicht translatorisch gewichtet.....	330	F0260004, MC_DigitalCamSwitch, Parameter konnte nicht gelesen werden.....	210
F229953C, Kreisscheibe nicht rotatorisch gewichtet.....	330	F0260001, MC_DigitalCamSwitch, Referenz zum APS ungültig.....	210
F229953D, Kinematik exzessive Lagesollwertdifferenz.....	331	F0260007, MC_DigitalCamSwitch, Ungült. Zustand der Zustandsmaschine.....	211
F229953E, Zielpunkt der Bewegung außerhalb ACS-Softwareschalter.....	331	F0260005, MC_DigitalCamSwitch, Ungültige Kombination der Einheiten.....	211
F229953F, Zielpunkt der Bewegung außerhalb MCS-Softwareschalter.....	331		
F229954A, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 10.....	332		

Index

F0260002, MC_DigitalCamSwitch, Zyklischer Kanal nicht verfügbar.....	210	F0260098, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Sockets (bind).....	218
F0260010, ML_PIDType01, Unt. Grenzwert größer als oberer Grenzwert.....	211	F0260099, ML_SendRecvJobAss, Fehler Ethernet Empf.-buffer (recvfrom).....	218
F0260011, ML_PIDType01, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine.....	211	F0280003, Fehler beim Initialisieren des CFL01.1-Q2-Moduls.....	220
F0260012, ML_PIDType01, Auswahl des Reglertyps nicht unterstützt.....	212	F0280002, Fehler beim Laden der Firmware des CFL01.1-Q2-FPGA.....	220
F0260030, Ungültige Werte der Eingänge.....	212	F0280001, Unzulässige Anzahl von CFL01.1-Modulen (-Q2, -R3).....	219
F0260031, Ungültiger Zustand der Zustandsmaschine.....	212	F0280007, Verbundring: Abweichung Zykluszeit erkannt.....	221
F0260032, Berechnung ergab ungültige Werte.....	212	F0280006, Verbundring: Leitachspannung fehlerhaft AT.....	221
F0260040, Referenz zum Basis-System konnte nicht gefunden werden.....	212	F0280005, Verbundring: Leitachspannung fehlerhaft MDT.....	221
F0260041, Funktionsbaustein, keine Instanzbildung möglich.....	212	F0280004, Verbundring: Übertragungsstrecke defekt.....	220
F0260042, Funktionsbaustein darf nicht im RETAIN Datenbereich liegen.....	213	F0280010, Verbundachse nicht projektierbar, C2C ist nicht konfig.....	221
F0260050, ML_CtrlJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	213	F0280011, C2C: Verbindung nicht verwendbar, da nicht konfiguriert.....	222
F0260051, ML_CtrlJobConnect, Kommando eintrag in Liste fehlgeschlagen.....	213	F0280012, C2C: Verbindungsfehler.....	222
F0260052, ML_CtrlJobConnect, Fehlerhaftes Kommando / Statusabfrage.....	213	F0280020, Semaphorenfehler bei der C2C-Phasenumschaltung.....	222
F0260053, ML_CtrlJobConnect, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.....	215	F0280021, Unzulässige C2C-Phasenvorgabe..	222
F0260060, ML_ShowJobConnect, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	215	F0280022, Interner Fehler im C2C-Servicekanal.....	223
F0260061, ML_ShowJobConnect, Kommando eintrag in Liste fehlgeschlagen.....	215	F0280023, Inkompatibles C2C-Gerät gefunden.....	223
F0260062, ML_ShowJobConnect, Fehlerhaftes Kommando / Statusabfrage.....	215	F0280024, C2C-Ring nicht geschlossen.....	223
F0260063, ML_ShowJobConnect, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.....	216	F0280025, C2C: Verbundkonfiguration über den Ring nicht konsistent.....	224
F0260070, ML_SendJobTlg, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	216	F0280027, C2C: Fehler Gerät nicht gefunden..	224
F0260071, ML_SendJobTlg, Kommando eintrag in Liste fehlgeschlagen.....	216	F0280029, C2C: Fehler beim Umschalten nach Phase 3.....	224
F0260072, ML_SendJobTlg, Watchdog Überwachung: Zeitüberschreitung.....	216	F0280030, C2C: Fehler Kommando S-0-0127, Umschaltvorbereitung auf P3.....	225
F0260080, ML_RecvJobTlg, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	216	F0280031, C2C: Fehler beim Umschalten nach Phase 4.....	225
F0260081, ML_RecvJobTlg, Kommando eintrag in Liste fehlgeschlagen.....	217	F0280034, Unzulässige Einstellung des C2C-Timings.....	225
F0260082, ML_RecvJobTlg, Watchdog Überwachung: Zeitüberschreitung.....	217	F0280041, C2C: sercos Zykluszeit nicht möglich.....	225
F0260090, ML_SendRecvJobAss, Ungültige Werte der Eingänge der POE.....	217	F0280044, Verbundring: HW-Synchronisation fehlerhaft.....	226
F0260091, ML_SendRecvJobAss, Fehler Job Telegramm einlagern.....	217	F0280060, C2C-Master: Hot-Plug-Slave ohne sercos III-Interface (HP0).....	226
F0260092, ML_SendRecvJobAss, Watchdog Überwachung, Zeitüberschr.....	217	F0280061, C2C-Master: falsch konfigurierter Hot-Plug-Slave (HP0).....	226
F0260095, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (create).....	217	F0280062, C2C-Master: Fehler beim Scannen der Hot-Plug-Slaves (HP1).....	227
F0260096, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (close).....	217	F0280063, C2C-Master: HP1-Parameter fehlerhaft quittiert (HP1).....	227
F0260097, ML_SendRecvJobAss, Fehler Kommunikations-Socket (ioctl).....	218	F0280064, C2C-Master: Fehler im Betrieb des Servicekanals (HP1).....	227
		F0280065, C2C-Master: Hot-Plug-Mechanismus abgebrochen.....	228

F0280066, C2C-Master: keine Unterstützung von HotPlug.....	228	F0290411, Kommando in 'PM Program Running' zurückgewiesen.....	236
F0280067, C2C-Master: ungültige Slaveadresse erkannt (HP1).....	228	F0290412, Fehler während der RCL-Programmanwahl.....	236
F0280068, Die Topologie 'Ring' konnte nicht hergestellt werden.....	229	F0290413, Kommando im Parametrimodus zurückgewiesen.....	236
F0280080, C2C-Slave: kein Hot-Plug durch C2C-Master möglich (HP0.1).....	229	F0290414, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen.....	237
F0280081, C2C-Slave: HP0-Parameter fehlerhaft/unvollständig (HP0.2).....	229	F0290415, Kommando wurde abgebrochen.....	237
F0280082, C2C-Slave: keine Slave-Adresse im HP-Kontrollwort (HP0.3).....	230	F0290416, Umschaltung in den Zustand 'StandStill' nicht möglich.....	237
F0280083, C2C-Slave: HP1-Parameter fehlerhaft/unvollständig (HP1.1).....	230	F0290417, RCL-Prozess existiert nicht.....	237
F0280084, C2C-Slave: Fehler im C2C-SERVICEkanal (HP1.2).....	231	F0290501, Zwei SPS-Bewegungskommandos pro Motion-Zyklus nicht erlaubt.....	237
F0280085, C2C-Slave: Scan-Algorithmus-Fehler im C2C-Master (HP1.2).....	231	F0290502, Kommando zurückgewiesen - Buffer voll.....	237
F0280086, C2C-Slave: Fehler bei Umschaltkommando S-0-0127/8 (HP2).....	231	F0290503, Ungültiges Motion Kommando.....	237
F0280087, C2C-Slave: Hot-Plug fehlgeschlagen.....	232	F0290505, Synchronisation auf mehrere Bänder nicht erlaubt.....	237
F0280100, Speicher für die Daten der C2C-Schnittstelle zu klein.....	232	F0290508, Ungültiges Koordinatensystem.....	238
F0280101, Fehler bei der Initialisierung der C2C-Hardware.....	232	F0290510, Band nicht konfiguriert.....	238
F0280103, Masterachse nicht verwendbar, int. Achstabelle defekt.....	233	F0290516, Falscher PCS-Index.....	238
F0280104, Alte Masterachse nicht löscherbar, int. Achstabelle defekt.....	233	F0290517, Falsches Koordinatensystem ausgewählt.....	238
F0280105, SVCH-Fehler beim Schreiben der P-/S-Count-Werte.....	233	F0299528, TeachIn: Kein Name angegeben.....	238
F0280106, SVCH-Fehler beim Lesen der P-/S-SyncCnt-Werte.....	234	F0299529, TeachIn: Name zu lang.....	238
F0280107, SVCH-Fehler beim Lesen der Ringkonfigurations-ID.....	234	F0299530, TeachIn: Falsches Koordinatensystem.....	239
F0280109, Generischer (Konfigurations-) Fehler der C2C-Schnittstelle.....	234	F0299531, TeachIn: Datei kann nicht geöffnet werden.....	239
F0280161, Sollwertübertragung fehlerhaft.....	235	F0299538, Zu viele Positionierachsen.....	240
F0290001, Transformation nicht gültig.....	235	F0299539, Zu viele Orientierungsachsen.....	240
F0290400, Allgemeiner Kinematikfehler.....	235	F0308003, PLS: Ungültige Konfiguration der Zykluszeiten.....	249
F0290401, Ungültige Steuerungsnummer.....	235	F0308002, Spannungsversorgungsausfall.....	249
F0290402, Ungültige Kinematiknummer.....	235	F0308001, Übertemperatur.....	248
F0290403, Ungültiger Kommandotyp.....	235	F0310009, Fehler bei Datenaufzeichnung.....	250
F0290404, Kommando durch Kinematik nicht unterstützt.....	235	F0310008, Fehler bei Triggerüberprüfung.....	249
F0290405, Kommando in 'StandStill Incomplete' zurückgewiesen.....	235	F0310004, Schwerwiegender interner Fehler im Oszilloskop.....	249
F0290406, Kommando in 'PM Program Stopping' zurückgewiesen.....	236	F0310007, Start des Oszilloskopes nicht möglich.....	249
F0290407, Kommando in 'StandStill Complete' zurückgewiesen.....	236	F0350101, RCL-Kompiler, Doppelpunkt erwartet.....	250
F0290408, Ungültige Kommandonummer.....	236	F0350102, RCL-Kompiler, Eckige Klammer auf erwartet.....	250
F0290409, Kommando in diesem Zustand nicht unterstützt.....	236	F0350103, RCL-Kompiler, Eckige Klammer zu erwartet.....	250
F0290410, Reset bei aktivem ErrorStop, 'state ErrorStop'.....	236	F0350104, RCL-Kompiler, END erwartet.....	250
		F0350105, RCL-Kompiler, EXACT oder CIRCA erwartet.....	250
		F0350106, RCL-Kompiler, Integer konstant erwartet.....	250
		F0350107, RCL-Kompiler, Gleichheitszeichen erwartet.....	250
		F0350108, RCL-Kompiler, Klammer auf erwartet.....	251

Index

F0350109, RCL-Kompiler, Klammer zu erwartet.....	251	F0350146, RCL-Kompiler, Fehler beim übersetzen aufgetreten.....	255
F0350110, RCL-Kompiler, FILE erwartet.....	251	F0350147, RCL-Kompiler, Zu wenig Speicher.....	255
F0350111, RCL-Kompiler, SUBROUTINE erwartet.....	251	F0350148, RCL-Kompiler, IRD - Datei fehlerhaft.....	255
F0350112, RCL-Kompiler, REPEAT_END erwartet.....	251	F0350149, RCL-Kompiler, Symbol Datei fehlerhaft.....	256
F0350113, RCL-Kompiler, Nicht definierter Datentyp.....	251	F0350150, RCL-Kompiler, Achsnahme unzulässig.....	256
F0350114, RCL-Kompiler, Konst., Symb., Ausdruck als Faktor erwartet.....	252	F0350151, RCL-Kompiler, Indexfehler.....	256
F0350115, RCL-Kompiler, Dateinende erwartet.....	252	F0350152, RCL-Kompiler, Ungültige Programmparameter.....	256
F0350116, RCL-Kompiler, Unzulässiges Symbol.....	252	F0350153, RCL-Kompiler, Symb. Bezeichner anstatt Schlüsselwort.....	256
F0350117, RCL-Kompiler, Anweisung erwartet.....	252	F0350155, RCL-Kompiler, Komma erwartet.....	256
F0350118, RCL-Kompiler, Ausgangsvariable erwartet.....	252	F0350156, RCL-Kompiler, SUB_END erwartet.....	256
F0350119, RCL-Kompiler, Ausgang nicht erlaubt.....	252	F0350157, RCL-Kompiler, PROGRAM_END erwartet.....	256
F0350120, RCL-Kompiler, Feldvariable erwartet.....	253	F0350158, RCL-Kompiler, Maximale Achsanzahl erreicht.....	257
F0350121, RCL-Kompiler, Funktionsname erwartet.....	253	F0350160, RCL-Kompiler, Adresse für INPUT/OUTPUT erwartet.....	257
F0350122, RCL-Kompiler, INTEGER erwartet.....	253	F0350161, RCL-Kompiler, Feldgrenze überschritten.....	257
F0350123, RCL-Kompiler, INTEGER zu groß.....	253	F0350162, RCL-Kompiler, Falscher Datentyp im Array.....	257
F0350124, RCL-Kompiler, Lesezugriff unzulässig.....	253	F0350163, RCL-Kompiler, Input/Output nur Komponentenweise zulässig.....	257
F0350125, RCL-Kompiler, Label bereits definiert.....	253	F0350164, RCL-Kompiler, Kanaladresse fehlerhaft.....	257
F0350126, RCL-Kompiler, Label erwartet.....	253	F0350165, RCL-Kompiler, Koordinate erwartet.....	257
F0350127, RCL-Kompiler, Label nicht definiert.....	253	F0350166, RCL-Kompiler, Kinematikangabe nicht erlaubt.....	258
F0350128, RCL-Kompiler, JC-Punkt erwartet.....	253	F0350167, RCL-Kompiler, BEGIN erwartet.....	258
F0350129, RCL-Kompiler, Nicht erlaubtes @-Zeichen.....	253	F0350168, RCL-Kompiler, Konflikt mit Schlüsselwörtern.....	258
F0350130, RCL-Kompiler, Rücksprung nur innerhalb des UP erlaubt.....	254	F0350179, RCL-Kompiler, Falsche Kompilerversion.....	258
F0350131, RCL-Kompiler, Schreibzugriff nicht zulässig.....	254	F0350185, RCL-Kompiler, Doppelte INCLUDE - Anweisung.....	258
F0350132, RCL-Kompiler, Sprung unzulässig, Schleifengrenze erreicht.....	254	F0350186, RCL-Kompiler, EXTERN nur im Hauptprogramm erlaubt.....	258
F0350134, RCL-Kompiler, Typ Konflikt.....	254	F0350188, RCL-Kompiler, Nur ein EXPORT Programm erlaubt.....	258
F0350135, RCL-Kompiler, Untergrenze größer als Obergrenze.....	254	F0350189, RCL-Kompiler, Punktvariable nicht gefunden.....	258
F0350136, RCL-Kompiler, Unzulässiger Typ.....	254	F0350200, RCL-Kompiler, Dateiname zu lang.....	259
F0350137, RCL-Kompiler, Unzulässige Achsnummer.....	254	F0350212, RCL-Kompiler, Typname erwartet.....	259
F0350138, RCL-Kompiler, Name für Unterprogramm erwartet.....	254	F0350213, RCL-Kompiler, Bezeichner bereits vereinbart.....	259
F0350139, RCL-Kompiler, Variable erwartet.....	254	F0350214, RCL-Kompiler, Schlüsselwort hier nicht erlaubt.....	259
F0350140, RCL-Kompiler, Übersetzerfehler.....	255	F0350216, RCL-Kompiler, Rekursive Datentypen nicht erlaubt.....	260
F0350142, RCL-Kompiler, QLL - Datei nicht vorhanden.....	255	F0350217, RCL-Kompiler, Schr./Lesen von diesem Datentyp nicht mögl.....	260
F0350143, RCL-Kompiler, Error - Datei nicht vorhanden.....	255	F0350218, RCL-Kompiler, Vergleichsoperator erwartet.....	260
F0350144, RCL-Kompiler, Datei nur im Hauptprogramm erlaubt.....	255		

F0350219, RCL-Kompiler, INPUT Typ unzulässig.....	260	F0370010, TaskViewer, Aufzeichnung bereits gestartet.....	268
F0350220, RCL-Kompiler, Falscher Typ bei Parameterübergabe.....	260	F0370011, TaskViewer, Aufzeichnung nicht gestartet.....	268
F0350221, RCL-Kompiler, Datei nur im Hauptprogramm erlaubt.....	260	F0370012, TaskViewer, Erzeugen der Datei fehlgeschlagen.....	268
F0350222, RCL-Kompiler, INPUT/OUTPUT nur im Hauptprogramm erlaubt.....	260	F0370013, TaskViewer, Starten der Aufzeichnung fehlgeschlagen.....	268
F0350223, RCL-Kompiler, Datentyp FILE in RECORD nicht erlaubt.....	260	F0370014, TaskViewer, Aufzeichnung fehlgeschlagen.....	269
F0350224, RCL-Kompiler, Kinematikkonflikt....	260	F0370015, TaskViewer, Setzen des Buffers nicht möglich.....	269
F0350227, RCL-Kompiler, Falsches Format für Exportdatei.....	261	F536000E, MLPI: Watchdog Fehler.....	344
F0350228, RCL-Kompiler, Keine Werte übernommen.....	261	F929951A, BCS ist nicht gesetzt.....	354
F0350230, RCL-Kompiler, Falscher Datentyp in CASE Struktur.....	261	F929951B, WCS ist nicht gesetzt.....	354
F0350232, RCL-Kompiler, LABEL mehrfach definiert.....	261	F929951C, PCS ist nicht gesetzt.....	354
F0350233, RCL-Kompiler, CASE-Tabellenüberlauf.....	261	F929951D, Trafo-Manager nicht gesetzt.....	354
F0350234, RCL-Kompiler, Division durch Null.	261	F929951E, Preshape execute error.....	354
F0350235, RCL-Kompiler, Positive Zahl erwartet.....	261	F929951F, Shape execute error.....	354
F0350242, RCL-Kompiler, Variable oder Ausdruck erwartet.....	262	F1299535, Bandbereich in der Abarbeitung überschritten.....	270
F0350243, RCL-Kompiler, Programmname erwartet.....	262	F1299536, Anfangsdistanz in der Abarbeitung überschritten.....	270
F0350244, RCL-Kompiler, Programmanfang erwartet.....	262	F2110002, Referenz fehlt.....	300
F0350245, RCL-Kompiler, Unzulässiger Programmname.....	262	F2110003, Antrieb der Achse nicht vorhanden.	300
F0350247, RCL-Kompiler, Alignment ungleich vier.....	262	F2110004, Synchronisationsfehler A zu S/P-Parameter, A-0-0014.....	300
F0350249, RCL-Kompiler, Kinematikname unzulässig.....	262	F2110005, Referenzverlust Geberachse.....	301
F0350484, RCL-Kompiler, Unzulässige Kinematiknummer.....	263	F2110006, Nicht unterstützte Achskonfiguration.....	301
F0360001, MLPI: Allgemeiner Fehler.....	263	F2110007, Leistungsverlust der Achse.....	301
F0360008, MLPI: Fehler beim Erstellen.....	264	F2110029, Positionsgrenzwert, positiv, überschritten.....	301
F0360002, MLPI: Nicht unterstützt.....	263	F2110030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten.....	302
F0360000, MLPI: Operation erfolgreich.....	263	F2110100, Reglerachse in Fehler.....	303
F0360006, MLPI: Serverseitige Ausnahme.....	264	F2112053, Zielposition außerhalb des Verbereichs, Fehler.....	303
F0360009, MLPI: Systemfehler.....	264	F2116029, Positionsgrenzwert, positiv, überschritten.....	303
F0360003, MLPI: Ungültiges Argument.....	263	F2116030, Positionsgrenzwert, negativ, überschritten.....	303
F0360007, MLPI: Verbindung fehlgeschlagen..	264	F2119001, Fehler RTOS, Illegale Masterachse	304
F0360005, MLPI: Zeitüberschreitung.....	264	F2220231, Ungültige Leitachsdaten.....	304
F0360004, MLPI: Zu wenig Speicher.....	263	F2220356, Ungültige Filterzeitkonstante, Leitachsposition additiv.....	304
F0360010, MLPI: Minimum unterschritten.....	266	F2220357, Ungültige Filterzeitkonstante, Winkelverschiebung Tabelle.....	305
F0360011, MLPI: Maximum überschritten.....	266	F2220358, Ungültige Filterzeitkonstante, Positionssollwert additiv.....	305
F0360012, MLPI: Falsche Version.....	266	F2220610, Ungültige Masterachse.....	305
F0360013, MLPI: Abgelehnt.....	266	F2229200, Allgemeiner Antriebsfehler.....	305
F0360014, MLPI: Keine Zugriffsrechte.....	266	F2229203, Ungültiger Kommandotyp.....	305
F0360015, MLPI: Typkonflikt.....	266	F2229204, Kommando durch Achse nicht unterstützt.....	306
F0360016, MLPI: Datengrößenkonflikt.....	267	F2229205, Kommando zurückgewiesen, keine Leistung.....	306
F0360017, MLPI: Ungültige Referenz.....	267		
F0360018, MLPI: Keine Verbindung.....	267		
F0360019, MLPI: Zugriffsschutz aktiv.....	267		

Index

F2229206, Kommando in 'Stopping' zurückgewiesen.....	306	F2229273, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen.....	316
F2229207, Kommando in 'Homing' zurückgewiesen.....	306	F2229274, Kommando zurückgewiesen, keine Positionsreferenz.....	316
F2229208, Ungültige Kommandonummer.....	307	F2229275, Kommando wurde abgebrochen.....	317
F2229209, Kommando 'Homing' zurückgewiesen.....	307	F2229276, Steuerungsfehler.....	317
F2229210, Reset bei aktivem ErrorStop, 'state ErrorStop'.....	307	F2229277, Direkter Leitachswechsel.....	317
F2229211, Kommando in 'Discrete Motion' zurückgewiesen.....	307	F2229278, Deaktivierte Achse.....	317
F2229212, Kommando in 'Continuous Motion' zurückgewiesen.....	308	F2229279, Kommando 'parkende Achse' aktiv.....	317
F2229213, Kommando in 'Synchronized Motion' zurückgewiesen.....	308	F2229280, Kommando in 'Coordinated Motion' zurückgewiesen.....	318
F2229214, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen.....	308	F2229281, Ungültiger Float-Wert.....	318
F2229216, Keine Leistung verfügbar.....	308	F2229282, MotionProfile, SetSelection unter Minimalwert.....	318
F2229217, Kommando in 'StandStill' / PowerOn zurückgewiesen.....	309	F2229283, MotionProfile, SetSelection über Maximalwert.....	318
F2229218, Kommando in 'StandStill' zurückgewiesen.....	309	F2229284, Kurventabelle ist schreibgeschützt.....	318
F2229221, Zielposition über Maximalwert.....	309	F2229285, Kurvenscheiben-Beleg-Zähler ungültig.....	319
F2229222, Zielposition unter Minimalwert.....	309	F2229286, RelPositioning über Max-Wert.....	319
F2229223, Geschwindigkeit unter Minimalwert.....	309	F2229287, Achse kann der Kinematik nicht zugeordnet werden.....	319
F2229224, Geschwindigkeit über Maximalwert.....	310	F2229296, Absoluter Einstiegspunkt im FlexProfile nicht gefunden.....	319
F2229225, Beschleunigung unter Minimalwert.....	310	F2229297, Absoluter Einstieg in FlexProfile nicht möglich.....	319
F2229226, Beschleunigung über Maximalwert.....	310	F2229298, Leitachsgeschwindigkeit FlexProfile negativ.....	320
F2229227, Verzögerung unter Minimalwert.....	310	F2229300, Ungültiger Sollwertkanal.....	320
F2229228, Verzögerung über Maximalwert.....	311	F2229301, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen.....	320
F2229229, Ruck unter Minimalwert.....	311	F2229310, Fehler bei der Berechnung des Bewegungsschrittes.....	320
F2229230, Ruck über Maximalwert.....	311	F2229311, FlexProfile: Ungültige Umschaltposition.....	321
F2229231, Drehrichtung ungültig.....	311	F2229312, FlexProfile: Ungültiger Profil-Startmodus.....	321
F2229232, Ungültige Leitachssteuerungsnummer.....	311	F2229313, FlexProfile: Ungültiger Folgeachsoffset.....	321
F2229233, Ungültige Leitachsnummer.....	312	F2229314, Summe Hübe ungl. 0 oder modulo, zykl. Betrieb unmöglich.....	321
F2229234, Ungültige Kurventabelle.....	312	F2229315, FlexProfile ungültig, ausführen nicht möglich.....	321
F2229235, Fehler im MotionProfile.....	312	F2229335, FlexProfile: Satz ist schreibgeschützt.....	321
F2229263, Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen unter Minimalwert.....	314	F2229336, FlexProfile: Ungültige StepNumber.....	321
F2229264, Leitachsgetriebe-Eingangsumdrehungen über Maximalwert.....	314	F2229337, FlexProfile: SetNumber größer als Maximalwert.....	322
F2229265, Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen unter Minimalwert.....	314	F2229338, ChangeFlexProfile: Ungültige Nenn-Leitachsgeschwindigkeit.....	322
F2229266, Leitachsgetriebe-Ausgangsumdrehungen über Maximalwert.....	315	F2229339, ChangeFlexProfile: Ungültige Op-Mode, Profilbearbeitung.....	322
F2229267, Feinabgleich der Getriebeübersetzung unter Minimalwert.....	315	F2229341, FlexEvent: Satz ist schreibgeschützt.....	322
F2229268, Feinabgleich der Getriebeübersetzung über Maximalwert.....	315	F2229342, FlexEvent: SetNumber größer als Maximalwert.....	322
F2229269, Ungültige Aufsynchronisierungsrichtung.....	315	F2229347, FlexProfile ungültig. Einfaches Ausführen nicht möglich.....	323
F2229270, Ungültige Art des Aufsynchronisierens.....	316		
F2229271, Kurvenscheibenhub unter Minimalwert.....	316		
F2229272, Kurvenscheibenhub über Maximalwert.....	316		

Index

F2229348, FlexProfile ungültig. Zykl. Ausführen nicht möglich.....	323	F2299508, Ungültiges Koordinatensystem.....	329
F2229351, Aufsynchroisiertgeschwindigkeit unter Minimalwert.....	323	F2299509, Bandkonfiguration zur Zeit nicht erlaubt.....	329
F2229352, Aufsynchroisiertgeschwindigkeit über Maximalwert.....	323	F2299510, Band nicht konfiguriert.....	329
F2229353, Aufsynchroisiertgeschwindigkeit unter Minimalwert.....	324	F2299511, Band-Synchronisationsfehler.....	329
F2229354, Aufsynchroisiertbeschleunigung über Maximalwert.....	324	F2299512, Ungültige Band-Synchronisierart....	329
F2229359, FlexProfile: Ungültiger Master-Offset.....	324	F2299513, Ungültige Band-Fehlerreaktionsart.	329
F2229360, Kommando in 'Controlled Motion' zurückgewiesen.....	324	F2299514, Band-Startlänge ungültig.....	329
F2229361, Kommando durch Achse nicht unterstützt (Konfiguration).....	325	F2299515, Band-Startlänge größer Gesamtlänge.....	329
F2229362, Kommando durch Achse nicht unterstützt (Funktionspaket).....	325	F2299516, Falscher PCS-Index.....	329
F2229363, MotionProfile ungültig.....	325	F2299517, Falsches Koordinatensystem ausgewählt.....	329
F2229364, Achse nicht im Stillstand.....	325	F2299518, TCP nicht im Bandarbeitsbereich...	330
F2299400, Allgemeiner Kinematikfehler.....	326	F2299532, Werte für relatives Absynchronisieren ungültig.....	330
F2299401, Ungültige Steuerungsnummer.....	326	F2299533, Kommandopuffer voll.....	330
F2299402, Ungültige Kinematiknummer.....	326	F2299534, Transformation unterstützt Freiheitsgrad nicht.....	330
F2299403, Ungültiger Kommandotyp.....	326	F2299537, Ungültiger Modulowert.....	330
F2299404, Kommando durch Kinematik nicht unterstützt.....	326	F2299540, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 0.....	331
F2299405, Kommando in 'StandStill Incomplete' zurückgewiesen.....	326	F2299541, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 1.....	331
F2299406, Kommando in 'Program Stopping' zurückgewiesen.....	326	F2299542, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 2.....	331
F2299407, Kommando in 'StandStill Complete' zurückgewiesen.....	326	F2299543, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 3.....	331
F2299408, Ungültige Kinematik-Kommandonummer.....	326	F2299544, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 4.....	332
F2299409, Kommando in diesem Zustand nicht unterstützt.....	326	F2299545, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 5.....	332
F2299410, Reset bei aktivem 'ErrorStop'.....	327	F2299546, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 6.....	332
F2299411, Kommando in 'Program Running' zurückgewiesen.....	327	F2299547, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 7.....	332
F2299412, Fehler während der RCL-Programmanwahl.....	327	F2299548, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 8.....	332
F2299413, Kommando im Parametriermodus zurückgewiesen.....	327	F2299549, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 9.....	332
F2299414, Kommando in 'ErrorStop' zurückgewiesen.....	327	F2299550, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 16.....	333
F2299415, Kommando wurde abgebrochen.....	328	F2299551, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 17.....	333
F2299416, Umschaltung in den Zustand 'StandStill' nicht möglich.....	328	F2299552, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 18.....	333
F2299417, RCL-Prozess existiert nicht.....	328	F2299553, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 19.....	333
F2299501, Zwei SPS-Bewegungskommandos pro Motion-Zyklus nicht erlaubt.....	328	F2299554, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 20.....	333
F2299502, Kommando zurückgewiesen - Puffer voll.....	328	F2299555, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 21.....	333
F2299503, Ungültiges Motion-Kommando.....	328	F2299556, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 22.....	333
F2299505, Synchronisation auf mehrere Bänder nicht erlaubt.....	328	F2299557, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 23.....	333
F2299506, Nicht unterstützte Überschleifart.....	328	F2299558, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 24.....	334
F2299507, Ungültiger Überschleifmodus.....	329		

Index

F2299559, Zielpunkt der Bewegung in Schutzzone 25.....	334	F8200023, Kritische Temperatur erreicht, Prozessor wird angehalten.....	346
F2299560, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 0.....	334	F9010001, Standardobjekt auf falscher Adresse.....	347
F2299561, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 1.....	335	F9010002, Speicherzuweisungsfehler, kein Speicher verfügbar.....	347
F2299562, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 2.....	335	F9010003, Ungültiger Funktionszeiger.....	347
F2299563, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 3.....	335	F9180002, Maximale Anzahl der Achsen überschritten.....	350
F2299564, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 4.....	335	F9180003, Achse fehlerhaft registriert.....	350
F2299565, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 5.....	335	F9180004, Unbekannter Moduswechsel gefordert.....	350
F2299566, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 6.....	335	F9200016, PLC, Watchdog abgelaufen.....	350
F2299567, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 7.....	335	F9200017, Hardware, Watchdog abgelaufen...	350
F2299568, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 8.....	335	F9200020, MK1, Watchdog abgelaufen.....	350
F2299569, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 9.....	335	F9200021, MK2, Watchdog abgelaufen.....	350
F2299570, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 16.....	336	F9200034, Kein freier Arbeitsspeicher (RAM) verfügbar.....	351
F2299571, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 17.....	336	F9200035, Kein freier remanenter Speicher (NVRAM) verfügbar.....	351
F2299572, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 18.....	336	F9220001, Ungültige Fehlerreaktion.....	351
F2299573, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 19.....	336	F9220002, Fehler in der Achszustandsmaschine.....	351
F2299574, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 20.....	336	F9240001, Exception, Divide Error.....	352
F2299575, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 21.....	337	F9240002, Exception, Invalid Opcode.....	352
F2299576, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 22.....	337	F9240003, Exception, Stack Fault.....	352
F2299577, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 23.....	337	F9240004, Exception, General Protection Fault.....	352
F2299578, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 24.....	337	F9240005, Exception, Page Fault.....	352
F2299579, Pfad der Bewegung verletzt Schutzzone 25.....	337	F9240006, Exception, Coprocessor Error.....	352
F2299580, Ungültige Fehlerreaktion.....	338	F9240007, Exception, Unknown Exception.....	352
F2350066, Achsliste in K-0-0008 nicht lückenlos.....	340	F9240020, Zeitüberschreitung beim Senden der Message Queue.....	352
F2350071, Gantry-Error: Maximaler Nachlauf überschritten.....	340	F9240021, Zeitüberschreitung beim Empfangen der Message Queue.....	353
F5113002, Sollgeschwindigkeit zu hoch für Zykluszeit.....	341	F9240022, Nicht genügend Platz im Sendebuffer der Message Queue.....	353
F5180001, Illegale Leitachskombination.....	341	F9240023, Nicht genügend Platz im Empfangsbuffer der Message Queue.....	353
F5180005, Zykluszeitüberschreitung Motion Kernel.....	342	F9240024, Fehler beim Senden der Message Queue.....	353
F5180006, Zykluszeitüberschreitung Istwert-erfassung.....	342	F9240025, Fehler beim Empfangen der Message Queue.....	353
F5300001, Übertemperatur.....	343	F9240026, Fehlerreaktion nicht möglich.....	353
F5300002, Spannungsversorgungsausfall.....	343	F9299519, JCS ist nicht gesetzt.....	353
F5300100, RTOS Fehler auf PLS Funktionsmodul.....	344	F9299520, Postshape execute error.....	354
		F9299521, Bewegung bei diesem Kommando nicht erlaubt.....	354
		F9299522, Robot nicht gesetzt.....	354
		F9299523, Bandzeit nicht gesetzt.....	355
		F9299524, Initialisierungsfehler Absynchronisation.....	355
		F9299525, Ipo: Zykluszeit Null.....	355
		F9299526, Ipo: Distanz kleiner Null.....	355
		F9299527, Ipo: Zu viele Elemente.....	355
		F9301000, Fehler beim Laden der PLS-Firmware.....	361
		Fataler Achsfehler.....	50

Fataler Steuerungsfehler.....	50
Fataler Systemfehler.....	50
Fehler-/Diagnosespeicher.....	52
Lesen vom SPS-Programm.....	53
Zusatzinformationen.....	52
Fehlermeldung	
HydraulicDrive.....	55
IndraDrive.....	55
Kommandos.....	57
Sercos.....	57
SercosDrive.....	56
SPS-Funktionsbaustein-Instanzen.....	52
Virtuelle Achse.....	56
Fehlerreaktion.....	49

G

Gefahrenhinweise.....	40
Gliederung der Dokumentation.....	39

H

Helpdesk.....	369
Hochlauf der Steuerung gestört.....	61
Hotline.....	369
HydraulicDrive Antriebsfehler.....	55
HydraulicDrive Antriebswarnung.....	55

I

IndraDrive Antriebsfehler.....	55
IndraDrive Antriebswarnung.....	55

K

Kommando-Fehlermeldung.....	57

N

Nicht fataler Fehler.....	49

S

sercos Fehler der XLC/MLC.....	361
Sercos-Fehlermeldung.....	57
SercosDrive, Fehlermeldung.....	56
Service-Hotline.....	369
Sicherheitshinweise.....	40
Signalgrafik.....	40
Signalwörter.....	40
SPS-Anwenderbausteine, Übernahme von	
Diagnosen ins Logbuch.....	58
SPSMGERR.....	61
STARTERR.....	61
Steuerungsfehler.....	50
Support.....	369
Symbole.....	42

T

Tabellen des XLC/MLC-Diagnosesystems.....	61

U

UNSUPPHW.....	61

V

Virtuelle Achse, Fehlermeldung.....	56

W

Warnhinweise.....	40
Warnung	
HydraulicDrive.....	55
IndraDrive.....	55

X

XLC/MLC-Diagnoseparameter.....	59

Z

Zielgruppe.....	39
Zu dieser Dokumentation.....	39
Gültigkeit der Dokumentation.....	39
Zusatzinformationen.....	52

Notizen

Notizen

Bosch Rexroth AG

Electric Drives and Controls

Postfach 13 57

97803 Lohr, Deutschland

Bgm.-Dr.-Nebel-Str. 2

97816 Lohr, Deutschland

Tel. +49 9352 18 0

Fax +49 9352 18 8400

www.boschrexroth.com/electrics



R911336357