

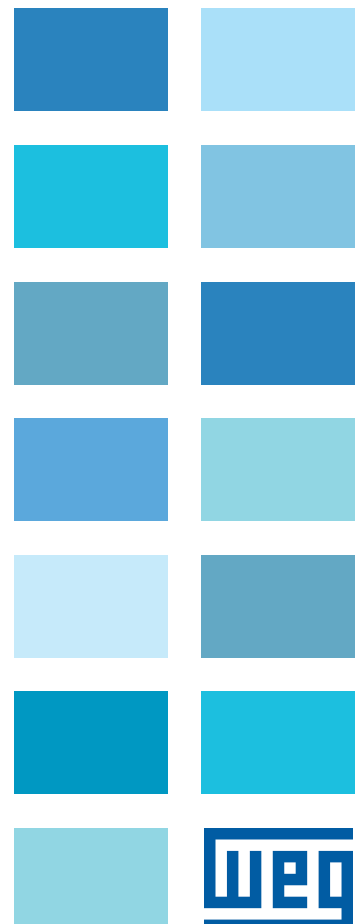
Servo Drive

Servoconvertisidor

Servoconversor

SCA06

Quick Parameter Reference, Faults and Alarms
Referencia Rápida de los Parámetros, Fallas y Alarmas
Referência Rápida dos Parâmetros, Falhas e Alarmes





Servo Drive

Quick Parameter Reference, Faults and Alarms

Series: SCA06 V2.1X

Language: English

Document: 10000656225 / 09

QUICK PARAMETER REFERENCE

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00000	Access to the Parameters	0 to 9999			RW
P00002	Motor Speed	-9999 to 9999			RO
P00003	Motor Current	-999.9 to 999.9			RO
P00004	DC Link Voltage (Ud)	0 to 999			RO
P00006	Servo Drive Status	0 = Disabled 1 = Servo Ready 2 = Fault 3 = Undervoltage 4 = Self-tuning 5 = STOP on 6 = STO on			RO
P00008	DI1 to DI3 Status	Dig 1 = DI1 Dig 2 = DI2 Dig 3 = DI3			RO
P00009	DI101 to DI106 Status	Dig 1 = DI101 Dig 2 = DI102 Dig 3 = DI103 Dig 4 = DI104 Dig 5 = DI105 Dig 6 = DI106			RO, AC
P00010	DI107 to DI112 Status	Dig 1 = DI107 Dig 2 = DI108 Dig 3 = DI109 Dig 4 = DI110 Dig 5 = DI111 Dig 6 = DI112			RO, AC
P00011	DI201 to DI206 Status	Dig 1 = DI201 Dig 2 = DI202 Dig 3 = DI203 Dig 4 = DI204 Dig 5 = DI205 Dig 6 = DI206			RO, AC
P00012	DI207 to DI212 Status	Dig 1 = DI207 Dig 2 = DI208 Dig 3 = DI209 Dig 4 = DI210 Dig 5 = DI211 Dig 6 = DI212			RO, AC
P00013	DI301 to DI306 Status	Dig 1 = DI301 Dig 2 = DI302 Dig 3 = DI303 Dig 4 = DI304 Dig 5 = DI305 Dig 6 = DI306			RO, AC
P00014	DI307 to DI312 Status	Dig 1 = DI307 Dig 2 = DI308 Dig 3 = DI309 Dig 4 = DI310 Dig 5 = DI311 Dig 6 = DI312			RO, AC
P00015	DO1 Status	Dig 1 = DO1			RO
P00016	DO101 to DO106 Status	Dig 1 = DO101 Dig 2 = DO102 Dig 3 = DO103 Dig 4 = DO104 Dig 5 = DO105 Dig 6 = DO106			RO, AC

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00017	DO201 to DO206 Status	Dig 1 = DO201 Dig 2 = DO202 Dig 3 = DO203 Dig 4 = DO204 Dig 5 = DO205 Dig 6 = DO206			RO, AC
P00018	DO301 to DO306 Status	Dig 1 = DO301 Dig 2 = DO302 Dig 3 = DO303 Dig 4 = DO304 Dig 5 = DO305 Dig 6 = DO306			RO, AC
P00021	Internal Air Temperature	0 to 1000			RO
P00022	Heatsink Temperature	0 to 1000			RO
P00023	Firmware Version	0.00 to 655.35			RO
P00024	Version of the Firmware Update Module	0.00 to 655.35			RO
P00025	FPGA Project Version	0.00 to 655.35			RO
P00030	Present Alarm	0 to 2000			RO
P00031	Last Alarm	0 to 2000			RO
P00032	Last Alarm Day. Month	00.00 to 31.12			RO
P00033	Last Alarm Year	0 to 4096			RO
P00034	Last Alarm Hour. Min	00.00 to 23.59			RO
P00035	Present Fault	0 to 2000			RO
P00036	Last Fault	0 to 2000			RO
P00037	Last Fault Day. Month	00.00 to 31.12			RO
P00038	Last Fault Year	0 to 4096			RO
P00039	Last Fault Hour. Min	00.00 to 23.59			RO
P00040	Second Fault	0 to 2000			RO
P00041	Second Fault Day. Month	00.00 to 31.12			RO
P00042	Second Fault Year	0 to 4096			RO
P00043	Second Fault Hour. Min	00.00 to 23.59			RO
P00044	Third Fault	0 to 2000			RO
P00045	Third Fault Day. Month	00.00 to 31.12			RO
P00046	Third Fault Year	0 to 4096			RO
P00047	Third Fault Hour. Min	00.00 to 23.59			RO
P00048	Present Lag Error	0 to 65535			RO
P00050	Position of Sensor Axis	0 to 16383			RO
P00051	Number of Revolutions of Sensor	-32768 to 32767			RO
P00052	Fractions of Revolution	-16383 to 16383			RO
P00053	Number of Revolutions	-32768 to 32767			RO
P00056	Standart Counter - Low	0 to 65535			RO
P00057	Standart Counter - High	0 to 65535			RO
P00058	Counter 1 - Low	0 to 65535			RO, AC
P00059	Counter 1 - High	0 to 65535			RO, AC
P00060	Counter 2 - Low	0 to 65535			RO, AC
P00061	Counter 2 - High	0 to 65535			RO, AC
P00062	Standart Counter Speed	-32768 to 32767			RO, AC
P00063	Counter 1 Speed	-32768 to 32767			RO, AC
P00064	Counter 2 Speed	-32768 to 32767			RO, AC
P00066	AI1 Value	-8192 to 8191			RO, AC
P00067	AI2 Value	-8192 to 8191			RO, AC

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00070	CAN Controller Status	0 = Disabled 1 = Reserved 2 = CAN Enabled 3 = Warning 4 = Error Passive 5 = Bus Off 6 = No Bus Power			RO
P00071	Received CAN Telegrams	0 to 65535			RO
P00072	Transmitted CAN Telegrams	0 to 65535			RO
P00073	Bus Off Counter	0 to 65535			RO
P00074	CAN Lost Telegrams	0 to 65535			RO
P00075	CANopen Network Status	0 = Disabled 1 = Reserved 2 = CANopen Enabled 3 = Node Guarding 4 = Node Guarding Error 5 = Heartbeat Error			RO
P00076	CANopen Node State	0 = Not Initialized 1 = Initialization 2 = Stopped 3 = Operational 4 = Pre-operational			RO
P00077	DeviceNet Network Status	0 = Offline 1 = Online, not Connected 2 = Online, Connected 3 = Connection Expired 4 = Link Failure 5 = Auto-Baud			RO
P00078	DeviceNet Master Status	0 = Run 1 = Idle			RO
P00080	Virtual Shaft Speed	-999.9 to 999.9			RO
P00082	Virtual Shaft - Fractions of Revolution	-16383 to 16383			RO
P00083	Virtual Shaft - Numbers of Revolutions	-32768 to 32767			RO
P00084	Day of the Week	0 to 6			RO
P00085	Day of the Month	1 to 31			RO
P00086	Month	0 to 12			RO
P00087	Year	0 to 4095			RO
P00088	Hour	0 to 23			RO
P00089	Minutes	0 to 59			RO
P00090	Seconds	0 to 59			RO
P00091	Slot 1 ID	0 to 65535			RO
P00092	Slot 2 ID	0 to 65535			RO
P00093	Slot 3 ID	0 to 65535			RO
P00095	Optional Card	0 to 1000			RO
P00097	Rated Current	0.0 to 999.9			RO
P00098	Servo drive Rated Voltage	2 = 220 V 3 = 380 V			RO
P00099	Enabling	0 = Not Enabled 1 = Enable 2 = Enable Without Save the Parameter	0		RW
P00100	Acceleration Ramp	0 to 32767	0		RW
P00101	Deceleration Ramp	0 to 32767	0		RW
P00105	STOP Function Ramp	1 to 32767	200		RW
P00111	Direction of Rotation	0 = Standard 1 = Inverted	0		RW
P00119	Current Reference	-3276.8 to 3276.7	0		RW
P00121	Speed Reference	-9999 to 9999	0		RW



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00126	Limit Position Enable	0 = Disabled 1 = Enabled	0		RW
P00127	Position Lower Limit - Fractions of Revolution	-16383 to 16383	-16383		RW
P00128	Position Lower Limit - Number of Revolutions	-32768 to 32767	-32768		RW
P00129	Position Higher Limit - Fractions of Revolution	-16383 to 16383	16383		RW
P00130	Position Higher Limit - Number of Revolutions	-32768 to 32767	32767		RW
P00131	Negative Current Limit	-140.0 to 0	-140.0		RW
P00132	Positive Current Limit	0 to 140.0	140.0		RW
P00133	Negative Speed Limit	-9999 to 0	-9999		RW
P00134	Positive Speed Limit	0 to 9999	9999		RW
P00136	$I_{dynamic}/I_{rated}$	0 to 400	300		RW
P00154	Braking Resistor	0 to 1000	0		PP
P00155	Average Power Braking Resistor	0 to 10000	200		PP
P00156	Maximum Energy Braking Resistor	0 to 10000	2200		PP
P00159	Kp Position Regulator	0 to 32767	50		PP
P00161	Kp PID Speed	0 to 3276.7	25.0		RW
P00162	Ki PID Speed	0 to 327.67	1.50		RW
P00163	Kd PID Speed	0 to 32767	0		RW
P00170	Enables Feedforward iq	0 and 1	0		RW
P00184	DC Link Undervoltage Filter	40 to 200	100		RW
P00192	RTC Update	0 and 1	0		RW
P00193	Day of Week	0 to 6	0		PP
P00194	Day	1 to 31	1		PP
P00195	Month	1 to 12	1		PP
P00196	Year	0 to 4095	2011		PP
P00197	Hour	0 to 23	0		PP
P00198	Minutes	0 to 59	0		PP
P00199	Seconds	0 to 59	0		PP
P00200	Password	0 = Inactive 1 = Active 2 = User Password Change	1		RW
P00202	Operation Mode	1 = Torque Mode 2 = Speed Mode 3 = Positioner Function 4 = Ladder Mode 5 = CANopen / DeviceNet / EtherCAT 6 = Profibus DP / Ethernet	2		PP
P00203	Backup Flash Memory Card	0 = Disable 1 = Enable	1		RW
P00204	Load Parameters	0 = Disable 1 = No Function 2 = No Function 3 = No Function 4 = No Function 5 = Load Parameters Defaults 6 = Flash Memory Card Backup 7 = Flash Memory Card Download 8 = No Function 9 = No Function 10 = No Function 11 = No Function 12 = Erase User's Program 13 = Load Standard Configuration	0		PP

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00209	Position/Speed Feedback Source	0 = Internal Motor Sensor 1 = Fast Inputs Counter 2 = Encoder 1 Input Counter 3 = Encoder 2 Input Counter 4 = Default Counter - Fast Inputs 5 = Counter 1 - Encoder 1 Input 6 = Counter 2 - Encoder 2 Input	0		RW
P00210	External Feedback Reduction: Numerator	1 to 32767	1		RW
P00211	External Feedback Reduction: Denominator	1 to 32767	1		RW
P00213	External Feedback Rotation Direction	0 = Direct 1 = Inverted	0		RW
P00214	External Feedback Loss Protection	0 to 9999	1000		RW
P00216	Switching Frequency PWM	0 to 4	2		RW
P00217	Single/Three-Phase Supply	0 = Single-Phase 1 = Three-Phase	1		RW
P00219	Fault Reset	0 = Disabled 1 = Reset	0		RW
P00221	Vbat Alarm	0 = Disabled 1 = Enabled	0		RW
P00230	I x t Protection Option	0 = Generates F00005 1 = Limits Iout rms = Irat	0		RW
P00232	AI1 Function	0 = Disabled 1 = Current Reference 2 = Speed Reference 3 = Current Limit (torque) 4 = Enabled	0		RW
P00233	AI1 Gain	-32.768 to 32.767	1000		RW
P00235	AI1 Offset	-32768 to 32767	0		RW
P00236	AI1 Filter	0 to 4000	150		RW
P00237	AI2 Function	0 = Disabled 1 = Current Reference 2 = Speed Reference 3 = Current Limit (torque) 4 = Enabled	0		RW, AC
P00238	AI2 Gain	-32.768 to 32.767	1000		RW, AC
P00239	AI2 Signal	0 = (-10 to 10) V / (0 to 20) mA 1 = (4 to 20) mA	0		RW, AC
P00240	AI2 Offset	-32768 to 32767	0		RW, AC
P00241	AI2 Filter	0 to 4000	150		RW, AC
P00251	Function AO1	0 to 50	0		RW, AC
P00252	Gain AO1	-32.768 to 32.767	1.000		RW, AC
P00253	Offset AO1	-32768 to 32767	0		RW, AC
P00255	Function AO2	0 to 50	0		RW, AC
P00256	Gain AO2	-32.768 to 32.767	1.000		RW, AC
P00257	Offset AO2	-32768 to 32767	0		RW, AC
P00270	Filter DIs	0 to 3276.7	0		RW
P00271	Filter DIs Slot 1	0 to 3276.7	0		PP
P00272	Filter DIs Slot 2	0 to 3276.7	0		PP
P00273	Filter DIs Slot 3	0 to 3276.7	0		PP
P00277	Hysteresis for Nx (H)	0 to 9999	0		RW
P00278	Keypad Speed Reference (Nx)	0 to 9999	0		RW
P00279	Keypad Current Reference (Tx)	0.0 to 3276.7	0		RW



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00280	DO1 Function	0 = Disabled 1 = Enable/Disable 2 = Stop Function 3 = Reserved 4 = Reserved 5 = Servo Ready 6 = No Fault 7 = Reserved 8 = Written by Ladder 9 = Written by CAN 10 = Reserved 11 = Output Activated 12 = N > Nx 13 = N < Nx 14 = N = N* 15 = T > Tx 16 = T < Tx	0		PP
P00281	DO101 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00282	DO102 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00283	DO103 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00284	DO104 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00285	DO105 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00286	DO106 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00287	DO201 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00288	DO202 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00289	DO203 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00290	DO204 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00291	DO205 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00292	DO206 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00293	DO301 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00294	DO302 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00295	DO303 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00296	DO304 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00297	DO305 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00298	DO306 Function	See Options in P00280	0		PP, AC
P00300	DI1 Function	0 = No Function 1 = Enabling 2 = Active High Stop Function 3 = Active Low Stop Function 4 = Standart Counter 5 = Reset the standard fast counter only for P00302 6 = Clean Fault 7 = Direction of Rotation 8 = Stores position- rising edge only P00300, P00301 and P00302 9 = Stores position- falling edge only P00300, P00301 and P00302 10 = Stores standard counter- rising edge only P00302 11 = Stores standard counter- Falling edge only P00302 12 = Limit switch clockwise high active 13 = Limit switch clockwise low active 14 = Limit switch counterclockwise high active 15 = Limit switch counterclockwise low active 16 and 17 = Reserved 18 = Stores position and standard counter- rising edge Only P00302 19 = Stores position and standard counter- falling edge Only P00302 20 = External Fault	0		PP

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00301	DI2 Function	See Options in P00300	0		PP
P00302	DI3 Function	See Options in P00300	0		PP
P00303	DI101 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00304	DI102 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00305	DI103 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00306	DI104 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00307	DI105 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00308	DI106 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00309	DI107 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00310	DI108 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00311	DI109 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00312	DI110 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00313	DI111 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00314	DI112 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00315	DI201 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00316	DI202 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00317	DI203 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00318	DI204 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00319	DI205 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00320	DI206 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00321	DI207 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00322	DI208 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00323	DI209 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00324	DI210 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00325	DI211 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00326	DI212 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00327	DI301 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00328	DI302 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00329	DI303 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00330	DI304 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00331	DI305 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00332	DI306 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00333	DI307 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00334	DI308 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00335	DI309 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00336	DI310 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00337	DI311 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00338	DI312 Function	See Options in P00300	0		PP, AC
P00340	Number of Pulses of Encoder Simulator	0 to 4096	1024		PP, AC
P00341	Null Pulse Position	1 to 4096	1		PP, AC
P00342	Selects Sequence A ↔ B	0 = Sequence from A → B 1 = Sequence from B → A	0		PP, AC
P00344	Enabling of the Generation Alarm	0 to 32767	0		AC
P00352	Fan Control	0 = Turn on by Temperature 1 = Turn on Fan	0		RW
P00360	Position Sensor on the Motor	0 and 5	0		PP, RW
P00361	Encoder Module Version	0.00 to 655.35			RO, AC
P00362	Number of Turns of the Encoder	0 to 65535	0		RO, AC
P00363	Encoder Resolution	0 to 26	0		RO, AC



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00365	Encoder Temperature	-32767 to 32767	0		RO, AC
P00368	Encoder Maintenance Password	0 to 65535	0		RW, AC
P00369	Electrical Position of the Motor Shaft	0 to 65535	0		RO
P00370	Reserved	Reserved	Reserved		
P00371	Reserved	Reserved	Reserved		
P00372	Reserved	Reserved	Reserved		
P00373	Reserved	Reserved	Reserved		
P00374	Align Motor Shaft	-32767 to 32767	0		RW
P00375	Reserved	Reserved	Reserved		
P00376	Reserved	Reserved	Reserved		
P00377	Encoder Cable Fail Filter	0 to 32767	0		RW, AC
P00378	Encoder Cable Fail Counter	0 to 65535			RO, AC
P00379	Reserved	Reserved	Reserved		
P00380	Reserved	Reserved	Reserved		
P00381	Reserved	Reserved	Reserved		
P00382	Reserved	Reserved	Reserved		
P00383	Reserved	Reserved	Reserved		
P00384	Reserved	Reserved	Reserved		

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00385	Servomotor Model	0 = No Model Selected 1 and 2 = Reserved 3 = SWA 562-2.5-20 4 = SWA 562-3.8-20 5 = SWA 562-6.1-20 6 = SWA 562-8.0-20 7 = SWA 712-9.3-20 8 = SWA 712-13-20 9 = SWA 712-15-20 10 = SWA 712-19-20 11 = SWA 712-22-20 12 = SWA 712-25-20 13 to 15 = Reserved 16 = SWA 712-13-25 17 and 18 = Reserved 19 = SWA 402-0.8-30 20 = SWA 402-1.6-30 21 = SWA 402-2.6-30 22 = SWA 562-2.5-30 23 = SWA 562-4.0-30 24 = SWA 562-6.1-30 25 = SWA 562-7.0-30 26 = SWA 712-9.3-30 27 = SWA 712-13-30 28 = SWA 712-15-30 29 = SWA 712-19-30 30 to 36 = Reserved 37 = SWA 402-1.6-60 38 = SWA 402-2.6-60 39 = SWA 562-2.5-60 40 = SWA 562-3.6-60 41 = SWA 562-5.5-60 42 = SWA 562-6.5-60 43 to 54 = Reserved 55 = SWA 564-6.1-20 56 = SWA 564-8.0-20 57 = SWA 714-9.3-20 58 = SWA 714-13-20 59 = SWA 714-15-20 60 = SWA 714-19-20 61 = SWA 714-22-20 62 = SWA 714-25-20 63 and 64 = Reserved 65 = SWA 714-40-20 66 and 67 = Reserved 68 = SWA 1004-50-28 69 to 71 = Reserved 72 = SWA 564-2.5-30 73 = SWA 564-4.0-30 74 = SWA 564-6.1-30 75 = SWA 564-7.0-30 76 = SWA 714-9.3-30 77 = SWA 714-13-30 78 = SWA 714-15-30 79 = SWA 714-19-30 80 = Reserved 81 = SWA 714-26.5-30 82 = SWA 714-34-30 83 to 87 = Reserved 88 = SWA 404-2.6-60 89 = SWA 564-2.5-60 90 = SWA 564-3.6-60 91 = SWA 564-5.5-60 92 = SWA 564-6.5-60 93 to 99 = Reserved	24		PP



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00390	Iq Reference Filter	0 to 4000	4000		RW
P00392	Kp Current Iq Gain	0 to 32767	1343		RW
P00393	Ki Current Iq Gain	0 to 32767	75		RW
P00395	Kp Current Id Gain	0 to 32767	1959		RW
P00396	Ki Current Id Gain	0 to 32767	597		RW
P00398	Phase Compensation	-32768 to 32767	8192		RW
P00399	Resolver Offset	0 to 32767	0		RW
P00401	Motor Rated Current	0.0 to 999.9	8.5		RW
P00402	Motor Rated Speed	0 to 9999	3000		RW
P00407	p/2: Pole Pair Numb.	0 to 16	4		RW
P00409	rs: Resistance	0.000 to 32.767	1.200		RW
P00414	Iq: Inductance Quadrature	0.00 to 327.67	7.09		RW
P00415	Id: Direct Inductance	0.00 to 327.67	5.98		RW
P00416	ke: Voltage Constant	0.0 to 3276.7	51.2		RW
P00417	kt: Torque Constant	0.000 to 32.767	0.718		RW
P00418	Jm: Motor Inertia	0.000 to 32.767	0.497		RW
P00421	Jl: Load Inertia	0.000 to 327.67	0.00		RW
P00422	Reserved	Reserved	Reserved		
P00423	Reserved	Reserved	Reserved		
P00424	Reserved	Reserved	Reserved		
P00425	Reserved	Reserved	Reserved		
P00426	Reserved	Reserved	Reserved		
P00427	Reserved	Reserved	Reserved		
P00428	Reserved	Reserved	Reserved		
P00490	Load Absolute Position	0 and 1	0		RW
P00492	User Reference: Fractions of Revolution	-16383 to 16383	0		RW
P00493	User Reference: Number of Revolutions	-32768 to 32767	0		RW
P00500	Count Mode: Standart Counter	0 = Disabled 1 = Quadrature 2 = Pulse and Direction 3 = Pulse A+ / Pulse B- 4 = Pulse A+	0		RW
P00502	Load Counter	0 and 1	0		RW
P00503	Counter Value - Low	0 to 65535	0		RW
P00504	Counter Value - High	0 to 65535	0		RW
P00506	Counter Number of Pulses/Turns	1 to 65535	1024		RW
P00507	Counter Speed Filter	1 to 4000	500		RW
P00508	Speed Period Counter	0.1 to 100.0	1.0		RW
P00510	Count Mode: Counter 1	0 = Disabled 1 = Quadrature 2 = Pulse and Direction 3 = Pulse A+ / Pulse B-	0		RW, AC
P00511	Null Pulse 1 Options	0 = Disabled 1 = Counter Reset 2 = Load Counter 1 by Z1 Rising Edge 3 = Load Counter 1 by Z1 Falling Edge 4 = Load Counter 2 by Z1 Rising Edge 5 = Load Counter 2 by Z1 Falling Edge	0		RW, AC
P00512	Load Counter 1 Value	0 and 1	0		RW, AC
P00513	Counter 1 Value - Low	0 to 65535	0		RW, AC
P00514	Counter 1 Value - High	0 to 65535	0		RW, AC
P00516	Counter 1 Number of Pulses/Turns	1 to 65535	1024		RW, AC
P00517	Counter 1 Speed Filter	1 to 4000	500		RW, AC

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00518	Speed Calculation Counter 1	0.1 to 100.0	1.0		RW, AC
P00519	Error EEN1 Enable	0 = Disabled 1 = Generates Alarm 2 = Generates Fault	0		RW, AC
P00520	Count Mode: Counter 2	0 = Disabled 1 = Quadrature 2 = Pulse and Direction 3 = Pulse A+ / Pulse B-	0		RW, AC
P00521	Null Pulse 2 Options	0 = Disabled 1 = Counter Reset 2 = Load Counter 2 by Z2 Rising Edge 3 = Load Counter 2 by Z2 Falling Edge 4 = Load Counter 1 by Z2 Rising Edge 5 = Load Counter 1 by Z2 Falling Edge	0		RW, AC
P00522	Load Counter 2 Value	0 and 1	0		RW, AC
P00523	Counter 2 Value - Low	0 to 65535	0		RW, AC
P00524	Counter 2 Value - High	0 to 65535	0		RW, AC
P00526	Counter 2 Number of Pulses/Turns	0 to 65535	1024		RW, AC
P00527	Counter 2 Speed Filter	1 to 4000	500		RW
P00528	Speed Calculation Counter 2	0.1 to 100.0	1.0		RW, AC
P00529	Error EEN2 Enable	0 = Disabled 1 = Generates Alarm 2 = Generates Fault	0		RW, AC
P00531	Stop Function: Level or Edge	0 = Stop Activation by Level 1 = Stop Activation by Edge	0		RW



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00550	Trigger 1 Signal Source	0 = Disabled 1 = Analog Input 1 2 = Analog Input 2 3 to 5 = Reserved 6 = Speed 7 = Number of Revolutions 8 = Fraction of Revolutions 9 = Electrical Position 10 = Iq 11 = Id 12 = Vq 13 = Vd 14 = Reserved 15 = Iv 16 = Iw 17 = Vu 18 = Vv 19 = Vw 20 = Vlink 21 = Reserved 22 = Iq reference 23 = Id Reference 24 = Speed Reference 25 to 26 = Reserved 27 = Jerke reference - Real shaft 28 = Acceleration reference - Real shaft 29 = Speed reference - Real shaft 30 = Position reference (number of revolutions) - Real shaft 31 = Position reference (fraction of revolution) - Real shaft 32 = Lag Error 33 = Reserved 34 = Jerke reference - Virtual shaft 35 = Acceleration reference - Virtual shaft 36 = Speed reference - Virtual shaft 37 = Position reference (number of revolutions) - Virtual shaft 38 = Position reference (fraction of revolution) - Virtual shaft 39 = Standard counter 40 = Counter 1 41 = Counter 2 42 = Standard counter speed 43 = Counter 1 Speed 44 = Counter 2 Speed 45 = Reserved 46 = Status Word 47 to 48 = Reserved	0		RW
P00551	Trigger 1 Value	-32768 to 32767	0		RW
P00552	Trigger 1 Condition	0 = Higher or Equal than Reference Value 1 = Lower or Equal than Reference Value	0		RW
P00553	Trigger 2 Signal Source	See Options in P00550	0		RW
P00554	Trigger 2 Value	-32768 to 32767	0		RW
P00555	Trigger 2 Condition	0 = Higher or Equal than Reference Value 1 = Lower or Equal than Reference Value	0		RW
P00556	Trigger 3 Signal Source (trigger via parameter)	0 to 1049	0		RW
P00557	Trigger 3 Value	-32768 to 32767	0		RW
P00558	Trigger 3 Condition	0 = Higher or Equal than Reference Value 1 = Lower or Equal than Reference Value	0		RW
P00559	Pre-trigger	0 to 100	0		RW
P00560	Logic Between Triggers	0 = OR 1 = AND	0		RW

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00561	CH1: Trace Channel 1	0 = Disable 1 = Analog Input 1 2 = Analog Input 2 3 to 5 = Reserved 6 = Speed 7 = Filtered Speed 8 = Mec. Position 9 = Elect. Position 10 = Iq 11 = Id 12 = Vq 13 = Vd 14 = Reserved 15 = Iv 16 = Iw 17 = Vu 18 = Vv 19 = Vw 20 = V link DC 21 = Reserved 22 = Iq Reference 23 = Id Reference 24 = Speed Reference 25 = Iq Feedforward 26 = Reserved 27 = Jerke Reference (real shaft) 28 = Accel. Reference (real shaft) 29 = Speed Reference (real shaft) 30 = Position Reference (real shaft) 31 = Reserved 32 = Lag Error 33 = Reserved 34 = Jerke Reference (virtual shaft) 35 = Accel. Reference (virtual shaft) 36 = Speed Reference (virtual shaft) 37 = Position Reference (virtual shaft) 38 = Reserved 39 = Value of the default fast counter 40 = Value of the counter 1 41 = Value of the counter 2 42 = Speed of the standard counter 43 = Speed of the fast counter 1 44 = Speed of the counter 2 45 = Resolver Speed 46 = Status Word 47 to 50 = Reserved	0		RW
P00562	CH2: Trace Channel 2	See Options in P00561	0		RW
P00563	CH3: Trace Channel 3	See Options in P00561	0		RW
P00564	CH4: Trace Channel 4	See Options in P00561	0		RW
P00565	CH5: Trace Channel 5	See Options in P00561	0		RW
P00566	CH6: Trace Channel 6 (Pars)	0 = Disabled 1 to 1249 = Chosen Parameter	0		RW
P00568	Force Trigger	0 = No Change 1 = Signal is Triggered	0		RW
P00569	Sampling Period	1 to 1000	1		RW
P00571	Start Trace Function	0 = Off 1 = Switch on Trace	0		RW
P00576	Trace Function Status	0 = Disabled 1 = Waiting 2 = Trigger Occurred 3 = Concluded	0		RO
P00577	Indication Total Trace Time	0.000 to 32.767	0		RO
P00580	Self-tuning	0 and 1	0		RW



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00582	Direction of Rotation	0 = No Rotation 1 = Clockwise Rotation 2 = Counterclockwise Rotation	1		RW
P00650	Serial Address 1 - RS-232	1 to 247	1		RW, AC
P00652	Bit Rate of Serial 1 - RS-232	0 = 4800 bits/s 1 = 9600 bits/s 2 = 14400 bits/s 3 = 19200 bits/s 4 = 24000 bits/s 5 = 28800 bits/s 6 = 33600 bits/s 7 = 38400 bits/s 8 = 43200 bits/s 9 = 48000 bits/s 10 = 52800 bits/s 11 = 57600 bits/s	1		RW, AC
P00653	Data bits, Parity and Stop bit of Serial 1 - RS-232	0 = 8 bits, No Parity, 1 Stop bit 1 = 8 bits, Even Parity, 1 Stop bit 2 = 8 bits, Odd Parity, 1 Stop bit 3 = 8 bits, No Parity, 2 Stop bit 4 = 8 bits, Even Parity, 2 Stop bit 5 = 8 bits, Odd Parity, 2 Stop bit 6 = 7 bits, No Parity, 1 Stop bit 7 = 7 bits, Even Parity, 1 Stop bit 8 = 7 bits, Odd Parity, 1 Stop bit 9 = 7 bits, No Parity, 2 Stop bit 10 = 7 bits, Even Parity, 2 Stop bit 11 = 7 bits, Odd Parity, 2 Stop bit	3		RW, AC
P00654	Selects Serial 1 Protocol - RS-232	0 = WEGBus 1 = WegTP 2 = ModBus	2		RW, AC
P00656	Serial Address 2 - RS-485	1 to 247	1		RW, AC
P00658	Bit Rate of Serial 2 - RS-485	See Options in P00652	1		RW, AC
P00659	Data bits, Parity and Stop bit of Serial 2 - RS-485	See Options in P00653	3		RW, AC
P00660	Selects Serial 2 Protocol - RS-485	0 = WEGBus 1 = WegTP 2 = ModBus	2		RW, AC
P00662	Action for Communication Error	0 = Generates Alarm 1 = Generates Fault 2 = Generates Alarm and Activates STOP 3 = Generates Alarm and Disables the Servo Drive	0		RW
P00663	Timeout for Communication	0.0 to 999.0	0.0		RW, AC
P00664	Save Parameters in non Volatile Memory	0 = No Save 1 = Save Parameters	1		RW
P00667	Parameters Serial Access Remapping	0 = Read/Write in Parameters 1 = Read and Write in Markers	0		RW
P00700	CAN Protocol	0 = Disabled 1 = CANopen 2 = DeviceNet 3 = CAN Especial1	2		RW
P00701	CAN Address	0 to 127	63		RW
P00702	Baud Rate	0 = 1 Mbit/s 1 = 800 Kbit/s 2 = 500 Kbit/s 3 = 250 Kbit/s 4 = 125 Kbit/s 5 = 100 Kbit/s 6 = 50 Kbit/s	0		RW
P00703	Bus Off Reset	0 = Manual 1 = Automatic	0		RW

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00704	Follow Type	0 = Disabled 1 = Real Master Follow 2 = Virtual Master Follow 3 = Slave Follow	0		RW
P00705	Follow COB ID	385 to 511	385		RW
P00706	Follow Period	0.2 to 5.0	0.2		RW
P00710	Dnet I/O instances	0 to 15	0		RW
P00711	DeviceNet Read Word #3	0 to 1249	0		RW
P00712	DeviceNet Read Word #4	0 to 1249	0		RW
P00713	DeviceNet Read Word #5	0 to 1249	0		RW
P00714	DeviceNet Read Word #6	0 to 1249	0		RW
P00715	DeviceNet Read Word #7	0 to 1249	0		RW
P00716	DeviceNet Read Word #8	0 to 1249	0		RW
P00717	DeviceNet Read Word #9	0 to 1249	0		RW
P00718	DeviceNet Read Word #10	0 to 1249	0		RW
P00719	DeviceNet Read Word #11	0 to 1249	0		RW
P00720	DeviceNet Read Word #12	0 to 1249	0		RW
P00721	DeviceNet Read Word #13	0 to 1249	0		RW
P00722	DeviceNet Read Word #14	0 to 1249	0		RW
P00723	DeviceNet Write Word #3	0 to 1249	0		RW
P00724	DeviceNet Write Word #4	0 to 1249	0		RW
P00725	DeviceNet Write Word #5	0 to 1249	0		RW
P00726	DeviceNet Write Word #6	0 to 1249	0		RW
P00727	DeviceNet Write Word #7	0 to 1249	0		RW
P00728	DeviceNet Write Word #8	0 to 1249	0		RW
P00729	DeviceNet Write Word #9	0 to 1249	0		RW
P00730	DeviceNet Write Word #10	0 to 1249	0		RW
P00731	DeviceNet Write Word #11	0 to 1249	0		RW
P00732	DeviceNet Write Word #12	0 to 1249	0		RW
P00733	DeviceNet Write Word #13	0 to 1249	0		RW
P00734	DeviceNet Write Word #14	0 to 1249	0		RW
P00735	Manufacture Control Word	0 to 65535	0		RW
P00736	Manufacture Status Word	0 to 65535	0		RW
P00740	Profibus Comm. Status	0 = Disabled 1 = Access Error 2 = Offline 3 = Config. Error 4 = Param. Error 5 = Clear Mode 6 = Online	0		RO, AC
P00741	Profibus Data Profile	0 = PROFIdrive 1 = Manufacturer	1		RW, AC
P00742	Profibus Read Word #5	0 to 1249	0		RW, AC
P00743	Profibus Read Word #6	0 to 1249	0		RW, AC
P00744	Profibus Read Word #7	0 to 1249	0		RW, AC
P00745	Profibus Read Word #8	0 to 1249	0		RW, AC
P00746	Profibus Read Word #9	0 to 1249	0		RW, AC
P00747	Profibus Read Word #10	0 to 1249	0		RW, AC
P00748	Profibus Read Word #11	0 to 1249	0		RW, AC
P00749	Profibus Read Word #12	0 to 1249	0		RW, AC
P00750	Profibus Read Word #13	0 to 1249	0		RW, AC
P00751	Profibus Read Word #14	0 to 1249	0		RW, AC



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00752	Profibus Read Word #15	0 to 1249	0		RW, AC
P00753	Profibus Read Word #16	0 to 1249	0		RW, AC
P00754	Profibus Write Word #5	0 to 1249	0		RW, AC
P00755	Profibus Write Word #6	0 to 1249	0		RW, AC
P00756	Profibus Write Word #7	0 to 1249	0		RW, AC
P00757	Profibus Write Word #8	0 to 1249	0		RW, AC
P00758	Profibus Write Word #9	0 to 1249	0		RW, AC
P00759	Profibus Write Word #10	0 to 1249	0		RW, AC
P00760	Profibus Write Word #11	0 to 1249	0		RW, AC
P00761	Profibus Write Word #12	0 to 1249	0		RW, AC
P00762	Profibus Write Word #13	0 to 1249	0		RW, AC
P00763	Profibus Write Word #14	0 to 1249	0		RW, AC
P00764	Profibus Write Word #15	0 to 1249	0		RW, AC
P00765	Profibus Write Word #16	0 to 1249	0		RW, AC
P00800	Ethernet Module Identification	0 to 3			RO, AC
P00801	Ethernet Communication Status	0 to 8			RO, AC
P00803	Ethernet Baud Rate	0 to 4	0		RW, AC
P00806	Modbus TCP Timeout	0.0 to 65.5	0		RW, AC
P00810	IP Address Configuration	0 to 1	1		RW, AC
P00811	IP Address 1	0 to 255	192		RW, AC
P00812	IP Address 2	0 to 255	168		RW, AC
P00813	IP Address 3	0 to 255	0		RW, AC
P00814	IP Address 4	0 to 255	10		RW, AC
P00815	CIDR Sub-net	1 to 31	24		RW, AC
P00816	Gateway 1	0 to 255	0		RW, AC
P00817	Gateway 2	0 to 255	0		RW, AC
P00818	Gateway 3	0 to 255	0		RW, AC
P00819	Gateway 4	0 to 255	0		RW, AC
P00820	Ethernet Read Word #5	0 to 9999	0		RW, AC
P00821	Ethernet Read Word #6	0 to 9999	0		RW, AC
P00822	Ethernet Read Word #7	0 to 9999	0		RW, AC
P00823	Ethernet Read Word #8	0 to 9999	0		RW, AC
P00824	Ethernet Read Word #9	0 to 9999	0		RW, AC
P00825	Ethernet Read Word #10	0 to 9999	0		RW, AC
P00826	Ethernet Read Word #11	0 to 9999	0		RW, AC
P00827	Ethernet Read Word #12	0 to 9999	0		RW, AC
P00828	Ethernet Read Word #13	0 to 9999	0		RW, AC
P00829	Ethernet Read Word #14	0 to 9999	0		RW, AC
P00830	Ethernet Read Word #15	0 to 9999	0		RW, AC
P00831	Ethernet Read Word #16	0 to 9999	0		RW, AC
P00835	Ethernet Write Word #5	0 to 9999	0		RW, AC
P00836	Ethernet Write Word #6	0 to 9999	0		RW, AC
P00837	Ethernet Write Word #7	0 to 9999	0		RW, AC
P00838	Ethernet Write Word #8	0 to 9999	0		RW, AC
P00839	Ethernet Write Word #9	0 to 9999	0		RW, AC
P00840	Ethernet Write Word #10	0 to 9999	0		RW, AC
P00841	Ethernet Write Word #11	0 to 9999	0		RW, AC
P00842	Ethernet Write Word #12	0 to 9999	0		RW, AC

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00843	Ethernet Write Word #13	0 to 9999	0		RW, AC
P00844	Ethernet Write Word #14	0 to 9999	0		RW, AC
P00845	Ethernet Write Word #15	0 to 9999	0		RW, AC
P00846	Ethernet Write Word #16	0 to 9999	0		RW, AC
P00849	Ethernet Configuration Update	0 to 1	0		RW, AC
P00850	EtherCAT Software Revision	0 to 65535	0		RO, ECAT
P00851	EtherCAT Accessory Status	0 to 4	0		RO, ECAT
P00852	EtherCAT Link Status	0 to 65535	0		RO, ECAT
P00853	EtherCAT Slave Status	0 to 8	0		RO, ECAT
P00854	Reserved	Reserved	Reserved		ECAT
P00855	EtherCAT TxPDO Configuration	0 to 65535	0		RO, ECAT
P00856	EtherCAT TxPDO Data Size	0 to 32	0		RO, ECAT
P00857	EtherCAT RxPDO Configuration	0 to 65535	0		RO, ECAT
P00858	EtherCAT RxPDO Data Size	0 to 32	0		RO, ECAT
P00859	EtherCAT Data Update	0 to 1000	0		RO, ECAT
P00918	Profibus Address	1 to 126	1		RW, AC
P00922	Profibus Teleg. Sel.	2 = Std. Teleg. 1 3 = Telegram 103 4 = Telegram 104 5 = Telegram 105 6 = Telegram 106 7 = Telegram 107 8 = Telegram 108 9 = Telegram 109 10 = Telegram 110 11 = Telegram 111 12 = Telegram 112 13 = Telegram 113 14 = Telegram 114 15 = Telegram 115 16 = Telegram 116	2		RW, AC
P00944	Fault Message Counter	0 to 65535	0		RO, AC
P00947	Fault Number	0 to 65535	0		RO, AC
P00963	Profibus Baud Rate	0 = 9.6 kbit/s 1 = 19.2 kbit/s 2 = 93.75 kbit/s 3 = 187.5 kbit/s 4 = 500 kbit/s 5 = Not Detected 6 = 1500 kbit/s 7 = 3000 kbit/s 8 = 6000 kbit/s 9 = 12000 kbit/s 10 = Reserved 11 = 45.45 kbit/s	0		RO, AC
P00964	Drive Unit Ident.	0 to 65535	0		RO, AC
P00965	Identification PROFIdrive Profile	0 to 65535	0		RO, AC
P00967	PROFIdrive Control Word	0 to 65535	0		RO, AC



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P00968	PROFdrive Status Word	0 to 65535	0		RO, AC
P01000	PLC Status	0 = No Program 1 = Saving Program 2 = Copy Mem.Card 3 = Invalid Prog. 4 = Stopped Prog. 5 = Running Prog.			RO
P01001	Scan Time	0.0 to 6553.5			RO
P01003	Fractions of Revolution by DI1	-16383 to 16383			RO
P01004	Number of Revolutions by DI1	-32768 to 32767			RO
P01007	Fractions of Revolution by DI2	-16383 to 16383			RO
P01008	Number of Revolutions by DI2	-32768 to 32767			RO
P01011	Fractions of Revolution by DI3	-16383 to 16383			RO
P01012	Number of Revolutions by DI3	-32768 to 32767			RO
P01014	Counter (low) Stored by DI3	0 to 65535			RO
P01015	Counter (high) Stored by DI3	0 to 65535			RO
P01016	Counter (low) Stored by Z1	0 to 65535			RO
P01017	Counter (high) Stored by Z1	0 to 65535			RO
P01018	Counter (low) Stored by Z2	0 to 65535			RO
P01019	Counter (high) Stored by Z2	0 to 65535			RO
P01020	PLC Command	0 = Stop Prog. 1 = Run Prog.	1		PP
P01021	Scan Time	0.5 to 200.0	5.0		PP
P01022	PLC Watchdog	0 to 5	0		PP
P01023	Type of Control at Power-On	2 = Speed 3 = Position	3		RW
P01024	PLC Supervision	0 = Inactive 1 = Alarm A00708 2 = Fault F00709	0		PP
P01027	Zero Retentive Markers	0 = Disabled 1 = Reset Markers	0		PP
P01028	Load Ladder	0 = Disabled 1 = Load Application 2 = Load Parameters Configuration 3 = Load CANopen Configuration	0		PP
P01031	Maximum Stopped Lag Error	0 to 16383	0		RW
P01032	Maximum Following Lag Error	0 to 16383	0		RW
P01050	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01051	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01052	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01053	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01054	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01055	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01056	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01057	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01058	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P01059	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01060	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01061	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01062	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01063	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01064	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01065	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01066	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01067	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01068	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01069	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01070	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01071	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01072	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01073	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01074	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01075	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01076	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01077	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01078	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01079	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01080	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01081	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01082	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01083	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01084	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01085	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01086	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01087	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01088	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01089	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01090	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01091	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01092	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01093	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01094	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01095	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01096	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01097	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01098	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01099	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01100	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01101	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01102	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01103	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01104	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01105	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01106	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P01107	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01108	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01109	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01110	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01111	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01112	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01113	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01114	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01115	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01116	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01117	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01118	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01119	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01120	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01121	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01122	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01123	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01124	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01125	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01126	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01127	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01128	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01129	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01130	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01131	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01132	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01133	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01134	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01135	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01136	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01137	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01138	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01139	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01140	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01141	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01142	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01143	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01144	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01145	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01146	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01147	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01148	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01149	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01150	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01151	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01152	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01153	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01154	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW

Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P01155	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01156	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01157	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01158	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01159	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01160	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01161	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01162	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01163	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01164	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01165	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01166	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01167	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01168	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01169	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01170	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01171	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01172	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01173	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01174	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01175	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01176	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01177	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01178	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01179	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01180	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01181	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01182	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01183	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01184	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01185	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01186	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01187	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01188	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01189	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01190	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01191	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01192	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01193	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01194	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01195	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01196	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01197	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01198	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01199	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01200	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01201	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01202	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW



Param.	Function	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.
P01203	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01204	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01205	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01206	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01207	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01208	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01209	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01210	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01211	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01212	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01213	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01214	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01215	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01216	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01217	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01218	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01219	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01220	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01221	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01222	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01223	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01224	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01225	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01226	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01227	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01228	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01229	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01230	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01231	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01232	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01233	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01234	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01235	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01236	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01237	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01238	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01239	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01240	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01241	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01242	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01243	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01244	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01245	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01246	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01247	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01248	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW
P01249	User's Parameter	-32768 to 32767	0		RW

Notes:

RO = Read Only Parameter.
RW = Read / Write Parameter.
PP = Press P to Validate.
AC = Accessory.
ECAT = EtherCAT Accessory.

FAULT AND ALARMS

The detection structure of problems in the servo drive is based on the fault and alarm indications.

In case of fault the locking of the IGBTs will occur and the servomotor will stop by inertia, besides the fault indication on the display and on the fault led. The alarm works as a warning for the user of critical operating conditions and that may cause a fault if the situation is not corrected.

When an alarm occurs, it will be indicated on the HMI and stored in the current alarm parameter, preventing the occurrence of new alarms until the present alarm condition stops existing (but it will not prevent the occurrence of faults).

Fault indication has a behavior similar to alarm indication, except that to release the occurrence of news faults, it is necessary to reset the existing fault.

A list with the alarm numbers and fault numbers, along with a brief description and the possible causes for those errors, is presented in table 1.

Table 1: Description of alarms and faults and possible causes

Alarm/ Fault	Description	Possible Causes
A00004	Battery voltage out of the acceptable limit.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defective or uncharged battery (low voltage level). ■ Battery poorly connected.
A00015	Servomotor overload (only when P00230 = 1), the drive went into current limitation.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Overload on the shaft. ■ High inertia.
A00052	Alarm when trying to activate MC block in Single Mode when another block is already in execution.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Attempt to execute MC block with Buffer Mode set to SINGLE, when another MC block is already being executed.
A00078	Error in the command to execute new movement.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Internal fault.
A00101	Signal of turn fraction incompatible with the turn number signal.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Positive value in the number of turns (P00513, P00128 or P00130) and negative in the fraction of turns of the corresponding user (P00512, P00127 or P00129) or vice-versa.
A00104	EEPROM reading error.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defect on the non-volatile memory. ■ Internal error in the communication with the EEPROM.
A00105	EEPROM writing error.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defect on the non-volatile memory. ■ Internal error in the communication with the EEPROM.
A00107	Overflow of the stack that stores the parameters to be recorded on the EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defect on the non-volatile memory. ■ Internal error in the communication with the EEPROM.
A00120	Conflict of Enabling/Disabling of the servo drive.	<ul style="list-style-type: none"> ■ More than a device programmed to enable or disable the servo drive.
A00122	Attempt of writing on only read parameter.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Attempt of writing on only read parameter.
A00124	Warning that the motor is enabled.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Attempt to modify the parameter that requires the motor to be disabled.
A00125	Inexistent parameter.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Attempt to access some parameter that does not exist.
A00126	Value outside of range.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Attempt to write a value outside of the range in some parameter.
A00127	Initial value of the parameter out of the limits.	<ul style="list-style-type: none"> ■ EEPROM reading error. ■ Value incorrectly stored on the EEPROM.
A00128	Serial watchdog.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Time to receive telegrams exceeded.
A00133	CAN interface without supply.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Some protocol that uses the CAN interface is enabled, but this interface is not being powered.
A00134	CAN interface: Bus off.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Devices connected to the CAN network with different baud rates. ■ Fault of termination resistors. ■ Short circuit, poor contact or changed wiring between the connecting cables. ■ Cable is too long for the selected transmission rate. ■ Improper grounding of the device or net.
A00135	CAN interface: Node guarding / Heartbeat error.	<ul style="list-style-type: none"> ■ CANopen communication specific error. ■ For further information refer to the CANopen communication manual.

Alarm/ Fault	Description	Possible Causes
A00136	Alarm indicates that the DeviceNet network master is in idle mode	<ul style="list-style-type: none"> Set the switch that controls the master operation of the master for Run or the corresponding bit on the configuration word of the master software. If further information is needed, refer to the documentation of the master used
A00137	Alarm that indicates that one or more DeviceNet connections timed out	<ul style="list-style-type: none"> Check the network master status Check network installation, broken cable or fault/poor contact on the connections with the network
A00138	Profibus DP interface in clear mode.	<ul style="list-style-type: none"> Network master status is not in run mode (RUN).
A00139	Profibus DP interface offline.	<ul style="list-style-type: none"> Network master is not configured. Short circuit or poor contact in the communication cables. Changed or inverted cables. Termination resistor with incorrect values. Incorrect network installation.
A00140	Profibus DP interface access error.	<ul style="list-style-type: none"> Profibus DP module is incorrectly fitted. Hardware errors due to incorrect handling or installation of the accessory, for example, may cause this error. If possible, carry out tests by replacing the communication accessory.
A00141	Encoder 1 input error.	<ul style="list-style-type: none"> One of the encoder 1 input differential signals is not connected.
A00142	Encoder 2 input error.	<ul style="list-style-type: none"> One of the encoder 2 input differential signals is not connected.
A00145	Communication error during operation data exchange via EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> It indicates error in the data exchange between the SCA06 servo drive and the EtherCAT accessory.
A00146	Communication error during operation data exchange via EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> It indicates error in the communication between the slave and the EtherCAT master.
A00147 / F00047	Indicates communication failure between the slave and the network controller.	<ul style="list-style-type: none"> Verify that the network master is correctly configured and operating normally. Check for short circuit or bad contact in communication cables. Check the network installation in general - cable routing, grounding.
A00148 / F00048	Indicates failure to exchange data between the SCA06 servo inverter and the Ethernet accessory.	<ul style="list-style-type: none"> Check that the accessory is connected correctly. Check if the firmware version of the device supports the Ethernet accessory. Hardware errors resulting, for example, from improper handling or installation of the accessory may cause this error. If possible perform tests by replacing the communication accessory.
A00150	Power heatsink overheating.	<ul style="list-style-type: none"> High output current. Internal fan blocked or defective. Ambient temperature around the servo drive too high. Dirty or blocked heatsink.
A00152	High temperature of internal air.	<ul style="list-style-type: none"> High ambient temperature. Internal fan blocked or defective. Ambient temperature around the servo drive too high.
A00171	Power fan overload.	<ul style="list-style-type: none"> Dirt or foreign body decreasing the power fan speed.
A00172	Power fan stuck or defective.	<ul style="list-style-type: none"> Dirt or foreign body making the power fan stop.
A00174	Electronics fan partial obstruction.	<ul style="list-style-type: none"> Dirt or foreign body decreasing the electronics fan speed.
A00175	Electronics fan blocked.	<ul style="list-style-type: none"> Dirt or foreign body making the electronics fan stop.
A00210	Error in accessory EAN1.	<ul style="list-style-type: none"> Defect in the internal circuitry of the accessory EAN1.
A00214	Fault on the drive of the encoder simulator.	<ul style="list-style-type: none"> Encoder simulator with no power supply or power supply out of the specified range. Overload or short circuit at the encoder simulator output.
A00350	CAN especial1 timeout error.	<ul style="list-style-type: none"> Communication error between master and the SCA06 for CAN especial1 protocol.
A00708	Alarm indicating that the PLC application is not running.	<ul style="list-style-type: none"> Invalid ladder application. No ladder application. PLC application has been stopped and Supervision PLC parameter is programmed to generate alarm.

Alarm/ Fault	Description	Possible Causes
A00826	Incorret ladder application CRC.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Internal flash memory defective. ■ Application download failed. ■ Application incompatible with the firmware installed.
A00830	Flash memory card empty.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Flash memory card with no backup or application saved.
A00834	Memory card disconnected.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Memory card missing. ■ Card internal circuit fault. ■ Memory card poorly connected.
A00950 to A00999	Alarm generated by the ladder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Execution of the USERERR block in the ladder.
A01088	HMI communication error.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Internal communication error with the HMI.
A01101	FPGA project update. Drive reset required.	<ul style="list-style-type: none"> ■ FPGA project was updated via USB.
A01102	Attempt to update the FPGA project with high DC link voltage.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Power turned on while attempting to update the FPGA project.
F00001	DC Link overvoltage.	<ul style="list-style-type: none"> ■ High power supply voltage. ■ Load with too high inertia. ■ Too short deceleration time. ■ Fault of the braking resistor.
F00002	DC Link undervoltage with drive enabled.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Low supply voltage. ■ Phase fault in the input. ■ Fault in the pre-charge circuit.
F00003	24 V supply with voltage level out of the specified range (20 Vdc to 30 Vdc).	<ul style="list-style-type: none"> ■ External 24 V supply with too high or too low voltage. ■ Excessive ripple on the supply, exceeding the specified limits.
F00005	Overload on the servomotor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Load on the shaft too high. ■ High inertia.
F00006	External fault.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Wiring in the digital inputs (programmed for external fault) opened. ■ External error occurred.
F00008	External feedback loss.	<ul style="list-style-type: none"> ■ External encoder with problems in the mechanical or electrical connection. ■ Parameters P00210 or P00211 incorrectly set. ■ Parameter P00214 set with low value.
F00010	Fault on the connection of the drive to the motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Motor cable not connected or poorly connected. ■ Defective motor cable or connector. ■ Defective motor.
F00011	Ground fault.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Short circuit to the ground in one or more output phases. ■ Motor cable capacitance to the ground too high, causing current peaks in the output. ■ Fault in the motor internal insulation.
F00025	Accessory in inappropriate slot.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Accessory connected to a slot not intended for the accessory.
F00027	Jumper card fault.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Jumper card missing in the power. ■ Card poorly connected.
F00028	Serial watchdog.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Time of sending the telegram exceeded.
F00032	Resolver cable disconnected or overtemperature in the servo motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Resolver cable is defective, poorly connected or not installed. ■ Thermal overload on the servomotor (load excess, improper operating cycle, improper current limit, etc.).
F00033	CAN interface without supply.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Some protocol that uses the CAN interface is enabled, but this interface is not being powered.
F00034	CAN interface: Bus off.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Devices connected to the CAN network with different baud rates. ■ Fault of termination resistors. ■ Short circuit, poor contact or changed wiring between the connecting cables. ■ Cable is too long for the selected transmission rate. ■ Improper grounding of the device or net.
F00035	CAN interface: Node guarding / Heartbeat error.	<ul style="list-style-type: none"> ■ CANopen communication specific error. ■ For further information refer to the CANopen communication manual.
F00036	Fault indicates that the DeviceNet network master is in idle mode.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Set the switch that controls the master operation of the master for Run or the corresponding bit on the configuration word of the master software. If further information is needed, refer to the documentation of the master used.
F00037	Fault that indicates that one or more DeviceNet connections timed out.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Check the network master status. ■ Check network installation, broken cable or fault/poor contact on the connections with the network.

Alarm/ Fault	Description	Possible Causes
F00038	Profibus DP interface in clear mode.	<ul style="list-style-type: none"> Network master state is not in run mode (RUN).
F00039	Profibus DP interface offline.	<ul style="list-style-type: none"> Network master is not configured. Short circuit or poor contact in the communication cables. Changed or inverted cables. Termination resistor with wrong values. Incorrect network installation.
F00040	Profibus DP interface access error.	<ul style="list-style-type: none"> Profibus DP module is incorrectly fitted. Hardware errors due to improper handling or installation of the accessory, for example, may cause this error. If possible, carry out tests by replacing the communication accessory.
F00041	Encoder 1 input error.	<ul style="list-style-type: none"> One of the encoder 1 differential input signals is not connected.
F00042	Encoder 2 input error.	<ul style="list-style-type: none"> One of the encoder 2 differential input signals is not connected.
F00045	Error in the access to the interface of the EtherCAT accessory.	<ul style="list-style-type: none"> It indicates fault in the data exchange between the SCA06 servo drive and the EtherCAT accessory.
F00046	Communication error during operation data exchange via EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> It indicates fault in the communication between the slave and the EtherCAT master.
F00049	Error of stop lag greater than the maximum configured in P01031 (check error only at the end of positioning).	<ul style="list-style-type: none"> Ramps programmed with values that the motor cannot follow. Low position gain and/or speed. Type of motor incorrectly programmed (P00385). $I_{dynamic}/I_{rated}$ relationship (P00136) too low. Mechanics stuck.
F00050	Error of following lag greater than the maximum configured in P01032 (it checks error during all the travel).	<ul style="list-style-type: none"> Ramps programmed with values that the motor cannot follow. Low position gain and/or speed. Type of motor incorrectly programmed (P00385). $I_{dynamic}/I_{rated}$ relationship (P00136) too low. Mechanics stuck.
F00058	Master reference missing.	<ul style="list-style-type: none"> Synchronism master is deactivated. Interruption in the receipt of the master reference.
F00070	Overcurrent fault in the output detected by hardware.	<ul style="list-style-type: none"> Short circuit between motor phases. Defect in the servo drive. Overcurrent on the servomotor due to parameterization.
F00071	Overcurrent fault in the output detected by software.	<ul style="list-style-type: none"> Short circuit between motor phases. Defect in the servo drive. Overcurrent on the servomotor due to parameterization.
F00076	Improper braking resistor.	<ul style="list-style-type: none"> Improper value for the drive in use (improper value of the resistance, power or resistor energy). For further details, refer to the description of parameter P00154.
F00077	Braking resistor overload.	<ul style="list-style-type: none"> Resistor improper value. Fast deceleration. For further details, refer to the description of parameter P00155.
F00078	Error in command to execute movement.	<ul style="list-style-type: none"> Internal firmware error. Processor operating in an abnormal operating condition.
F00084	Hardware identification fault.	<ul style="list-style-type: none"> Internal circuit defect of the control card.
F00151	Overtemperature on the heatsink.	<ul style="list-style-type: none"> High output current. Blocked or defective internal fan. Ambient temperature around the servo drive too high. Dirty or blocked heatsink.
F00153	High temperature of internal air.	<ul style="list-style-type: none"> High ambient temperature. Blocked or defective internal fan. Ambient temperature around the servo drive too high.
F00160	STO safety function fault.	<ul style="list-style-type: none"> SSC optional card defect. One of the safety signals missing.
F00212	Current below 3.5 mA (if accessory EAN1 is used and option P00239 = 1 is selected).	<ul style="list-style-type: none"> Current signal missing, probably caused by a broken wire.
F00250	CAN especial1 timeout error .	<ul style="list-style-type: none"> Communication error between master and the SCA06 for CAN especial1 protocol.
F00709	Failure indicates that the PLC application is not running.	<ul style="list-style-type: none"> Invalid ladder application. No ladder application. PLC application has been stopped and PLC Supervision parameter is programmed to generate fault.
F00824	Error in the writing on the flash memory card.	<ul style="list-style-type: none"> Memory card is poorly connected. Internal defect on the memory card.

Alarm/ Fault	Description	Possible Causes
F00825	Error in the writing of the internal flash memory.	<ul style="list-style-type: none"> Internal defect on the control card.
F00827	Error on the memory card CRC.	<ul style="list-style-type: none"> File contained on the flash memory card is not compatible or corrupted.
F00829	Application exceed the programmed execution time.	<ul style="list-style-type: none"> Application execution time is longer than the time set in parameter P01021.
F00950 to F00999	Fault generated by the Ladder block .	<ul style="list-style-type: none"> Execution of the USERERR block in the Ladder.
F01100	Initialization internal fault.	<ul style="list-style-type: none"> Internal circuit defect of the control card.
F01105	Internal circuit defect of the control card.	<ul style="list-style-type: none"> Internal circuit defect of the control card.
F01110	Firmware internal error.	<ul style="list-style-type: none"> Processor operating in an abnormal operating condition.
F01112	Error on the firmware CRC, calculated in the bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Firmware file is corrupted. Problem on the processor flash memory.
F01113	Firmware identification error, calculated in the bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Firmware file is corrupted. Problem on the processor flash memory.
F01114	Firmware size error, calculated in the bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Firmware file is corrupted. Problem in the processor flash memory.
F01115	Waiting for the firmware download.	<ul style="list-style-type: none"> Firmware updating process interrupted.
F01120	Fault on the memory writing of the retentive variables.	<ul style="list-style-type: none"> Defective servo drive.
F01202	Motor encoder overtemperature.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback. device is and encoder and not a resolver. Motor or motor ambient too hot.
F01205	Motor encoder signals not connected.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is and encoder and not a resolver. Defective motor encoder cable .
F01207	Motor encoder value invalid.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is and encoder and not a resolver. Defective motor encoder cable . Defective motor encoder.
F01210	EES1 accessory not connected.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is and encoder and not a resolver. EES1 accessory is not connected or defective.
F01218	Fault in the reading/writing of the motor encoder memory.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is and encoder and not a resolver. Defective motor encoder.
F01220	Motor encoder fault.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is and encoder and not a resolver. Defective motor encoder.
F01221	Fault in the communication with the motor encoder.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is and encoder and not a resolver. Defective motor encoder cable. Defective motor encoder. Defective EES1 accessory.
F01224	Motor encoder reading/writing timeout.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is and encoder and not a resolver. Defective motor encoder cable. Defective motor encoder. Defective EES1 accessory.
F01232	Motor overtemperature.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is and encoder and not a resolver. Motor overload or motor ambient too hot.
F01245	Accessory EES2 not connected.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is an EnDat encoder. EES2 accessory not connected or defective.
F01246	Motor encoder fault.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is an EnDat encoder. Faulty motor encoder. Defect in the EES2 accessory.
F01247	Motor encoder fault.	<ul style="list-style-type: none"> This fault only occurs when the motor position feedback device is an EnDat encoder. Faulty motor encoder. Defect in the EES2 accessory.



Servoconvertidor

Referencia Rápida de los Parámetros, Fallas y Alarmas

Serie: SCA06 V2.1X

Idioma: Español

Documento: 10000656225 / 09

REFERENCIA RÁPIDA DE LOS PARÁMETROS

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00000	Acceso a los Parámetros	0 a 9999			RW
P00002	Velocidad del Motor	-9999 a 9999			RO
P00003	Corriente del Motor	-999,9 a 999,9			RO
P00004	Tensión Link CC	0 a 999			RO
P00006	Estado del Servoconvertidor	0 = Deshabilitado sin Error 1 = Servo Ready: Habilitado sin Error 2 = Falla: Servo con Falla 3 = Potencia Apagada/Energizando 4 = Autoajuste 5 = Stop Activo 6 = STO Activo			RO
P00008	Estado DI1 a DI3	Dig 1 = DI1 Dig 2 = DI2 Dig 3 = DI3			RO
P00009	Estado DI101 a DI106	Dig 1 = DI101 Dig 2 = DI102 Dig 3 = DI103 Dig 4 = DI104 Dig 5 = DI105 Dig 6 = DI106			RO, AC
P00010	Estado DI107 a DI112	Dig 1 = DI107 Dig 2 = DI108 Dig 3 = DI109 Dig 4 = DI110 Dig 5 = DI111 Dig 6 = DI112			RO, AC
P00011	Estado DI201 a DI206	Dig 1 = DI201 Dig 2 = DI202 Dig 3 = DI203 Dig 4 = DI204 Dig 5 = DI205 Dig 6 = DI206			RO, AC
P00012	Estado DI207 a DI212	Dig 1 = DI207 Dig 2 = DI208 Dig 3 = DI209 Dig 4 = DI210 Dig 5 = DI211 Dig 6 = DI212			RO, AC
P00013	Estado DI301 a DI306	Dig 1 = DI301 Dig 2 = DI302 Dig 3 = DI303 Dig 4 = DI304 Dig 5 = DI305 Dig 6 = DI306			RO, AC
P00014	Estado DI307 a DI312	Dig 1 = DI307 Dig 2 = DI308 Dig 3 = DI309 Dig 4 = DI310 Dig 5 = DI311 Dig 6 = DI312			RO, AC
P00015	Estado DO1	Dig 1 = DO1			RO
P00016	Estado DO101 a DO106	Dig 1 = DO101 Dig 2 = DO102 Dig 3 = DO103 Dig 4 = DO104 Dig 5 = DO105 Dig 6 = DO106			RO, AC

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00017	Estado DO201 a DO206	Dig 1 = DO201 Dig 2 = DO202 Dig 3 = DO203 Dig 4 = DO204 Dig 5 = DO205 Dig 6 = DO206			RO, AC
P00018	Estado DO301 a DO306	Dig 1 = DO301 Dig 2 = DO302 Dig 3 = DO303 Dig 4 = DO304 Dig 5 = DO305 Dig 6 = DO306			RO, AC
P00021	Temperatura del Aire Interno	0 a 1000			RO
P00022	Temperatura del Disipador	0 a 1000			RO
P00023	Versión de Firmware	0,00 a 655,35			RO
P00024	Versión del Módulo de Actualización de Firmware	0,00 a 655,35			RO
P00025	Versión del Proyecto de la FPGA	0,00 a 655,35			RO
P00030	Alarma Actual	0 a 2000			RO
P00031	Última Alarma	0 a 2000			RO
P00032	Día. Mes de la Última Alarma	00,00 a 31,12			RO
P00033	Año de la Última Alarma	0 a 4096			RO
P00034	Hora. Min de la Última Alarma	00,00 a 23,59			RO
P00035	Falla Actual	0 a 2000			RO
P00036	Última Falla	0 a 2000			RO
P00037	Día. Mes de la Última Falla	00,00 a 31,12			RO
P00038	Año de la Última Falla	0 a 4096			RO
P00039	Hora. Min de la Última Falla	00,00 a 23,59			RO
P00040	Segunda Falla	0 a 2000			RO
P00041	Día. Mes de la Segunda Falla	00,00 a 31,12			RO
P00042	Año de la Segunda Falla	0 a 4096			RO
P00043	Hora. Min de la Segunda Falla	00,00 a 23,59			RO
P00044	Tercera Falla	0 a 2000			RO
P00045	Día. Mes de la Tercera Falla	00,00 a 31,12			RO
P00046	Año de la Tercera Falla	0 a 4096			RO
P00047	Hora. Min de la Tercera Falla	00,00 a 23,59			RO
P00048	Error de Lag Actual	0 a 65535			RO
P00050	Posición del Eje del Sensor	0 a 16383			RO
P00051	Posición del Vuelta del Sensor	-32768 a 32767			RO
P00052	Fracción de Vuelta ref. Usuario	-16383 a 16383			RO
P00053	Número de Vuelta ref. Usuario	-32768 a 32767			RO
P00056	Valor del Contador (Parte Low)	0 a 65535			RO
P00057	Valor del Contador (Parte High)	0 a 65535			RO
P00058	Valor del Contador 1 (Low)	0 a 65535			RO, AC
P00059	Valor del Contador 1 (High)	0 a 65535			RO, AC
P00060	Valor del Contador 2 (Low)	0 a 65535			RO, AC
P00061	Valor del Contador 2 (High)	0 a 65535			RO, AC
P00062	Velocidad del Contador	- 32768 a 32767			RO, AC
P00063	Velocidad del Contador 1	- 32768 a 32767			RO, AC
P00064	Velocidad del Contador 2	- 32768 a 32767			RO, AC
P00066	Valor de AI1	-8192 a 8191			RO, AC
P00067	Valor de AI2	-8192 a 8191			RO, AC

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00070	Estado del Controlador CAN	0 = Deshabilitado 1 = Reservado 2 = Habilitado sin Error 3 = Warning 4 = Error Passivo 5 = Bus Off 6 = Sin Alimentación			RO
P00071	Número de Telegramas CAN Recibidos	0 a 65535			RO
P00072	Número de Telegramas CAN Transmitidos	0 a 65535			RO
P00073	Número de Errores de Bus Off Ocurridos	0 a 65535			RO
P00074	Número de Telegramas CAN Perdidos	0 a 65535			RO
P00075	Estado de la Red CANopen	0 = Deshabilitado 1 = Reservado 2 = CANopen Habilitado 3 = Node Guarding 4 = Error de Node Guarding 5 = Error de Heartbeat			RO
P00076	Estado del Nudo CANopen	0 = No Inicializado 1 = Inicialización 2 = Parado 3 = Operacional 4 = Pre-operacional			RO
P00077	Estado Rede DeviceNet	0 = Offline 1 = Online, No Conectado 2 = Online, Conectado 3 = Conexión Expiró 4 = Falla Conexión 5 = Auto-Baud			RO
P00078	Estado Mestre DeviceNet	0 = Run 1 = Idle			RO
P00080	Velocidad del Eje Virtual	-999,9 a 999,9			RO
P00082	Fracción de Vuelta Eje Virtual	-16383 a 16383			RO
P00083	Número de Vuelta Eje Virtual	-32768 a 32767			RO
P00084	Día de la Semana	0 a 6			RO
P00085	Día del Mes	1 a 31			RO
P00086	Mes	0 a 12			RO
P00087	Año	0 a 4095			RO
P00088	Hora	0 a 23			RO
P00089	Minutos	0 a 59			RO
P00090	Segundos	0 a 59			RO
P00091	ID Slot 1	0 a 65535			RO
P00092	ID Slot 2	0 a 65535			RO
P00093	ID Slot 3	0 a 65535			RO
P00095	Identificación Tarjeta Opcional	0 a 1000			RO
P00097	Corriente Nominal	0,0 a 999,9			RO
P00098	Tensión Nominal del Servoconvertidor	2 = 220 V 3 = 380 V			RO
P00099	Habilitación	0 = No Habilitado 1 = Habilita 2 = Habilita sin Salvar Parámetro	0		RW
P00100	Rampa de Aceleración	0 a 32767	200		RW
P00101	Rampa de Desaceleración	0 a 32767	0		
P00105	Rampa de la Función STOP	1 a 32767	200		RW
P00111	Sentido de Giro	0 = Estándar 1 = Invierte Sentido	0		RW
P00119	Referencia de Corriente	-3276,8 a 3276,7	0		RW
P00121	Referencia de Velocidad	-9999 a 9999	0		RW

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00126	Habilitación de los Límites de Posición	0 = Deshabilitado 1 = Habilitado	0		RW
P00127	Límite Inferior de Posición-Fracción de Vueltas	-16383 a 16383	-16383		RW
P00128	Límite Inferior de Posición-Número de Vueltas	-32768 a 32767	-32768		RW
P00129	Límite Superior de Posición-Fracción de Vuelta	-16383 a 16383	16383		RW
P00130	Límite Superior de Posición-Número de Vueltas	-32768 a 32767	32767		RW
P00131	Límite Negativo de Corriente	-140,0 a 0	-140,0		RW
P00132	Límite Positivo de Corriente	0 a 140,0	140,0		RW
P00133	Límite Negativo de Velocidad	-9999 a 0	-9999		RW
P00134	Límite Positivo de Velocidad	0 a 9999	9999		RW
P00136	$I_{\text{dinámico}} / I_{\text{nominal}}$	0 a 400	300		RW
P00154	Resistor de Frenado	0 a 1000	0		PP
P00155	Potencia Media del Resistor Frenado	0 a 10000	200		PP
P00156	Energía Máxima del Resistor Frenado	0 a 10000	2200		PP
P00159	Kp Regulador de Posición	0 a 32767	50		PP
P00161	Kp Regulador de Velocidad	0 a 32767	25,0		RW
P00162	Ki Regulador de Velocidad	0 a 32767	1,50		RW
P00163	Kd Regulador de Velocidad	0 a 32767	0		RW
P00170	Habilita Feedforward iq	0 y 1	0		RW
P00184	Filtro de Falla Subtensión	40 a 200	100		RW
P00192	Actualiza RTC	0 y 1	0		RW
P00193	Día de la Semana	0 a 6	0		PP
P00194	Día	1 a 31	0		PP
P00195	Mes	1 a 12	0		PP
P00196	Año	0 a 4095	2011		PP
P00197	Hora	0 a 23	0		PP
P00198	Minutos	0 a 59	0		PP
P00199	Segundos	0 a 59	0		PP
P00200	Contraseña	0 = Inactivo 1 = Activo 2 = Alterar Contraseña	1		RW
P00202	Modo de Operación	1 = Modo Torque 2 = Modo Velocidad 3 = Función Posicionador 4 = Control vía Ladder 5 = CANopen / DeviceNet / EtherCAT 6 = Profibus DP / Ethernet	2		PP
P00203	Backup en la Tarjeta Flash	0 = Deshabilita 1 = Habilita	1		RW
P00204	Carga Parámetros	0 = Deshabilitado 1 = Sin Función 2 = Sin Función 3 = Sin Función 4 = Sin Función 5 = Carga Estándar en los Parámetros 6 = Backup en la Tarjeta Flash 7 = Download de la Tarjeta Flash 8 = Sin Función 9 = Sin Función 10 = Sin Función 11 = Sin Función 12 = Borra Programa del Usuario 13 = Carga Conf. Estándar	0		PP

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00209	Fuente de la Realimentación Posición/ Velocidad	0 = Sensor Interno del Motor 1 = Contador de Entradas Rápidas 2 = Contador de Entrada de Encoder 1 3 = Contador de Entrada de Encoder 2 4 = Contador Estándar - Entradas Rápidas 5 = Contador 1 - Entrada de Encoder 1 6 = Contador 2 - Entrada de Encoder 2	0		PP
P00210	Reducción de la Realimentación Externa: Numerador	1 a 32767	1		RW
P00211	Reducción de la Realimentación Externa: Denominador	1 a 32767	1		RW
P00213	Sentido de Giro de la Realimentación Externa	0 = Directo 1 = Invertido	0		RW
P00214	Protección Contra Pérdida Realimentación Externa	0 a 9999	1000		RW
P00216	Frecuencia de Conmutación del PWM	0 a 4	2		RW
P00217	Alimentación Monofásica/Trifásica	0 = Monofásica 1 = Trifásica	1		RW
P00219	Reset de Fallas	0 = Deshabilitado 1 = Reset de Falla	0		RW
P00221	Alarma Vbat	0 = Deshabilita Alarma 1 = Habilita Alarma	0		RW
P00230	Opción I x t	0 = Genera F00005 1 = Limita Is rms = Inom	0		RW
P00232	Función AI1	0 = Deshabilitada 1 = Ref. Corriente 2 = Ref. Velocidad 3 = Limitación de corriente (torque) 4 = Habilitada	0		RW
P00233	Ganancia AI1	-32,768 a 32,767	1000		RW
P00235	Offset de AI1	-32768 a 32767	0		RW
P00236	Filtro de AI1	0 a 4000	150		RW
P00237	Función AI2	0 = Deshabilitada 1 = Ref. Corriente 2 = Ref. Velocidad 3 = Limitación de corriente (torque) 4 = Habilitada	0		RW, AC
P00238	Ganancia AI2	-32,768 a 32,767	1000		RW, AC
P00239	Señal de AI2	0 = (-10 a 10) V / (0 a 20) mA 1 = (4 a 20) mA	0		RW, AC
P00240	Offset de AI2	-32768 a 32767	0		RW, AC
P00241	Filtro de AI2	0 a 4000	150		RW, AC
P00251	Función AO1	0 a 50	0		RW, AC
P00252	Ganancia AO1	-32,768 a 32,767	1,000		RW, AC
P00253	Offset AO1	-32768 a 32767	0		RW, AC
P00255	Función AO2	0 a 50	0		RW, AC
P00256	Ganancia AO2	-32,768 a 32,767	1,000		RW, AC
P00257	Offset AO2	-32768 a 32767	0		RW, AC
P00270	Filtro DI5	0 a 3276,7	0		RW
P00271	Filtro DI5 Slot1	0 a 3276,7	0		PP
P00272	Filtro DI5 Slot2	0 a 3276,7	0		PP
P00273	Filtro DI5 Slot3	0 a 3276,7	0		PP
P00277	Estérese para Nx (E)	0 a 9999	0		RW
P00278	Punto de Referencia de Velocidad vía HMI (Nx)	0 a 9999	0		RW
P00279	Punto de Referencia de Corriente vía HMI (Tx)	0,0 a 3276,7	0		RW

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00280	Función DO1	0 = Deshabilitado 1 = Habilita/Deshabilita 2 = Función Stop 3 = Reservado 4 = Reservado 5 = Servo Ready 6 = Sin Falla 7 = Reservado 8 = Escritura por el Ladder 9 = Escritura por la CAN 10 = Reservado 11 = Salida Activada 12 = N > Nx 13 = N < Nx 14 = N = N* 15 = T > Tx 16 = T < Tx	0		PP
P00281	Función DO101	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00282	Función DO102	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00283	Función DO103	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00284	Función DO104	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00285	Función DO105	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00286	Función DO106	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00287	Función DO201	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00288	Función DO202	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00289	Función DO203	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00290	Función DO204	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00291	Función DO205	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00292	Función DO206	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00293	Función DO301	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00294	Función DO302	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00295	Función DO303	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00296	Función DO304	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00297	Función DO305	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00298	Función DO306	Ver Opciones en P00280	0		PP, AC
P00300	Función DI1	0 = Sin Función 1 = Habilitación 2 = Función Stop Activo Alto 3 = Función Stop Activo Bajo 4 = Contador rápido estándar solamente P00300 y P00301 5 = Resetea el valor del contador rápido estándar solamente para P00302 6 = Limpia Falla 7 = Sentido de Giro 8 = Almacena Posición Borde de Subida DI1 9 = Almacena Posición Borde de Bajada DI1 10 = Almacena contador estándar(2) - Borde de subida solamente P00302 11 = Almacena contador estándar(2) - Borde de bajada solamente P00302 12 = Fin de Curso Horario Activo Alto 13 = Fin de Curso Horario Activo Bajo 14 = Fin de Curso Antihorario Activo Alto 15 = Fin de Curso Antihorario Activo Bajo 16 y 17 = Reservado 18 = Almacena posición y contador estándar- Borde de subida solamente P00302 19 = Almacena posición y contador estándar- Borde de bajada solamente P00302 20 = Falla Externa	0		PP

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00301	Función DI2	Ver Opciones en P00300	0		PP
P00302	Función DI3	Ver Opciones en P00300	0		PP
P00303	Función DI101	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00304	Función DI102	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00305	Función DI103	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00306	Función DI104	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00307	Función DI105	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00308	Función DI106	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00309	Función DI107	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00310	Función DI108	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00311	Función DI109	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00312	Función DI110	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00313	Función DI111	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00314	Función DI112	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00315	Función DI201	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00316	Función DI202	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00317	Función DI203	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00318	Función DI204	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00319	Función DI205	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00320	Función DI206	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00321	Función DI207	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00322	Función DI208	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00323	Función DI209	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00324	Función DI210	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00325	Función DI211	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00326	Función DI212	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00327	Función DI301	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00328	Función DI302	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00329	Función DI303	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00330	Función DI304	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00331	Función DI305	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00332	Función DI306	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00333	Función DI307	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00334	Función DI308	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00335	Función DI309	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00336	Función DI310	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00337	Función DI311	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00338	Función DI312	Ver Opciones en P00300	0		PP, AC
P00340	Nº Pulsos Simulador de Encoder	0 a 4096	1024		PP, AC
P00341	Posición del Pulso Nulo	1 a 4096	1		PP, AC
P00342	Selecciona Secuencia A ↔ B	0 = Secuencia A → B 1 = Secuencia B → A	0		PP, AC
P00344	Habilitación Ganancia de la Alarma	0 a 32767	10		AC
P00352	Control del Ventilador de la Potencia	0 = Control por la Temperatura 1 = Enciende el Ventilador	0		RW
P00360	Sensor de Posición en el Motor	0 a 5	0		PP, RW
P00361	Versión del Módulo de Encoder	0,00 a 655,35			RO, AC
P00362	Número de Vueltas del Encoder	0 a 65535	0		RO, AC
P00363	Resolución del Encoder	0 a 26	0		RO, AC



Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00365	Temperatura del Encoder	-32767 a 32767	0		RO, AC
P00368	Contraseña de Mantenimiento del Encoder	0 a 65535	0		RW, AC
P00369	Posición Eléctrica del Eje del Motor	0 a 65535	0		RO
P00370	Reservado	Reservado			
P00371	Reservado	Reservado			
P00372	Reservado	Reservado			
P00373	Reservado	Reservado			
P00374	Alinea el Eje del Motor	-32767 a 32767	0		RW
P00375	Reservado	Reservado			
P00376	Reservado	Reservado			
P00377	Filtro de Fallas del Cable del Encoder	0 a 32767	0		RW, AC
P00378	Cantidad de Fallas del Cable del Encoder	0 a 65535			RO, AC
P00379	Reservado	Reservado			
P00380	Reservado	Reservado			
P00381	Reservado	Reservado			
P00382	Reservado	Reservado			
P00383	Reservado	Reservado			
P00384	Reservado	Reservado			

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00385	Modelo del Servomotor	0 = Ningún Modelo Seleccionado 1 y 2 = Reservado 3 = SWA 562-2,5-20 4 = SWA 562-3,8-20 5 = SWA 562-6,1-20 6 = SWA 562-8,0-20 7 = SWA 712-9,3-20 8 = SWA 712-13-20 9 = SWA 712-15-20 10 = SWA 712-19-20 11 = SWA 712-22-20 12 = SWA 712-25-20 13 a 15 = Reservado 16 = SWA 712-13-25 17 y 18 = Reservado 19 = SWA 402-0,8-30 20 = SWA 402-1,6-30 21 = SWA 402-2,6-30 22 = SWA 562-2,5-30 23 = SWA 562-4,0-30 24 = SWA 562-6,1-30 25 = SWA 562-7,0-30 26 = SWA 712-9,3-30 27 = SWA 712-13-30 28 = SWA 712-15-30 29 = SWA 712-19-30 30 a 36 = Reservado 37 = SWA 402-1,6-60 38 = SWA 402-2,6-60 39 = SWA 562-2,5-60 40 = SWA 562-3,6-60 41 = SWA 562-5,5-60 42 = SWA 562-6,5-60 43 a 54 = Reservado 55 = SWA 564-6,1-20 56 = SWA 564-8,0-20 57 = SWA 714-9,3-20 58 = SWA 714-13-20 59 = SWA 714-15-20 60 = SWA 714-19-20 61 = SWA 714-22-20 62 = SWA 714-25-20 63 y 64 = Reservado 65 = SWA 714-40-20 66 y 67 = Reservado 68 = SWA 1004-50-28 69 a 71 = Reservado 72 = SWA 564-2,5-30 73 = SWA 564-4,0-30 74 = SWA 564-6,1-30 75 = SWA 564-7,0-30 76 = SWA 714-9,3-30 77 = SWA 714-13-30 78 = SWA 714-15-30 79 = SWA 714-19-30 80 = Reservado 81 = SWA 714-26,5-30 82 = SWA 714-34-30 83 a 87 = Reservado 88 = SWA 404-2,6-60 89 = SWA 564-2,5-60 90 = SWA 564-3,6-60 91 = SWA 564-5,5-60 92 = SWA 564-6,5-60 93 a 99 = Reservado	24		PP

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00390	Filtro de la Referencia de Iq	0 a 4000	4000		RW
P00392	Ganancia Kp de Corr. Iq	0 a 32767	1343		RW
P00393	Ganancia Ki de Corr. Iq	0 a 32767	75		RW
P00395	Ganancia Kp de Corr. Id	0 a 32767	1959		RW
P00396	Ganancia Ki de Corr. Id	0 a 32767	597		RW
P00398	Compensación de Fase con wr	-32768 a 32767	8192		RW
P00399	Offset del Resolver	0 a 32767	0		RW
P00401	Corriente Nom. Motor	0,0 a 999,9	8,5		RW
P00402	Velocidad Nom. Motor	0 a 9999	3000		RW
P00407	p/2:Núm. Pares Polos	0 a 16	4		RW
P00409	rs: Resistencia	0,000 a 32,767	1,200		RW
P00414	Iq: Inductancia Cuadratura	0,00 a 327,67	7,09		RW
P00415	Id: Inductancia Directa	0,00 a 327,67	5,98		RW
P00416	ke: Constante de Tensión	0,0 a 3276,7	51,2		RW
P00417	kt: Constante de Torque	0,000 a 32,767	0,718		RW
P00418	Jm: Inercia del Motor	0,000 a 32,767	0,497		RW
P00421	Jl: Inercia de la Carga	0,000 a 327,67	0,00		RW
P00422	Parámetro Reservado	Reservado	Reservado		RW
P00423	Parámetro Reservado	Reservado	Reservado		RW
P00424	Parámetro Reservado	Reservado	Reservado		RW
P00426	Parámetro Reservado	Reservado	Reservado		
P00427	Parámetro Reservado	Reservado	Reservado		
P00428	Parámetro Reservado	Reservado	Reservado		
P00490	Carga Posición Absoluta	0 y 1	0		RW
P00492	Fracción de Vuelta ref. Usuario	-16383 a 16383	0		RW
P00493	Número Vueltas ref. Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P00500	Modo de Conteo Contador Estándar	0 = Deshabilitado 1 = Cuadratura 2 = Pulso y Dirección 3 = Pulso A+ / Pulso B- 4 = Pulso A+	0		RW
P00502	Carga Valor en el Contador	0 y 1	0		RW
P00503	Valor del Contador (Parte Low)	0 a 65535	0		RW
P00504	Valor del Contador (Parte High)	0 a 65535	0		RW
P00506	Número de Pulsos/Vuelta del Contador	1 a 65535	1024		RW
P00507	Filtro Velocidad del Contador	1 a 4000	500		RW
P00508	Cálculo de la Velocidad del Contador	0,1 a 100,0	1,0		RW
P00510	Modo Conteo Cont 1	0 = Deshabilitado 1 = Cuadratura 2 = Pulso y Dirección 3 = Pulso A+ / Pulso B-	0		RW, AC
P00511	Opciones Pulso Nulo 1	0 a 5	0		RW, AC
P00512	Carga Valor Contador 1	0 y 1	0		RW, AC
P00513	Valor del Contador 1 (Low)	0 a 65535	0		RW, AC
P00514	Valor del Contador 1 (High)	0 a 65535	0		RW, AC
P00516	Nº Pulsos/Vueltas Contador 1	1 a 65535	1024		RW, AC
P00517	Filtro Velocidad del Contador 1	1 a 4000	500		RW, AC

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00518	Cálculo de la Velocidad del Cont 1	0,1 a 100,0	1,0		RW, AC
P00519	Habilita Error EEN1	0 = Deshabilitado 1 = Genera Alarma 2 = Genera Falla	0		RW, AC
P00520	Modo Conteo Cont 2	0 = Deshabilitado 1 = Cuadratura 2 = Pulso y Dirección 3 = Pulso A+ / Pulso B-	0		RW, AC
P00521	Opciones Pulso Nulo 2	0 = Deshabilitado 1 = Resetea Contador 2 2 = Almacena Contador 2 en el Borde de Subida de Z2 3 = Almacena Contador 2 en el Borde de Bajada de Z2 4 = Almacena Contador 1 en el Borde de Subida de Z2 5 = Almacena Contador 1 en el Borde de Bajada de Z2	0		RW, AC
P00522	Carga Valor Contador 2	0 y 1	0		RW, AC
P00523	Valor del Contador 2 (Low)	0 a 65535	0		RW, AC
P00524	Valor del Contador 2 (High)	0 a 65535	0		RW, AC
P00526	Nº Pulsos/Vueltas Contador 2	0 a 65535	1024		RW, AC
P00527	Filtro Velocidad del Contador 2	1 a 4000	500		RW, AC
P00528	Cálculo de la Velocidad del Contador 2	0,1 a 100,0	1,0		RW, AC
P00529	Habilita Error EEN2	0 = Deshabilitado 1 = Genera Alarma 2 = Genera Falla	0		RW, AC
P00531	Función Stop: Nivel o Borde	0 = Accionamiento de Stop por Nivel 1 = Accionamiento de Stop por Borde	0		RW

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00550	Fuente del Trigger 1	0 = Deshabilitado 1 = Entrada Analógica 1 2 = Entrada Analógica 2 3 a 5 = Reservado 6 = Velocidad 7 = Número de Vueltas Mecánicas 8 = Fracción de Vueltas Mecánicas 9 = Posición Eléctrica 10 = Iq 11 = Id 12 = Vq 13 = Vd 14 = Reservado 15 = Iv 16 = Iw 17 = Vu 18 = Vv 19 = Vw 20 = Tensión del Link CC 21 = Reservado 22 = Referencia Iq 23 = Referencia Id 24 = Referencia Velocidad 25 a 26 = Reservado 27 = Referencia Jerke - Eje Real 28 = Referencia Aceleración - Eje Real 29 = Referencia Velocidad - Eje Real 30 = Referencia de posición (numero de vueltas) - Eje Real 31 = Referencia de posición (fracción de vueltas) - Eje Real 32 = Erro de lag 33 = Reservado 34 = Referencia Jerke - Eje Virtual 35 = Referencia Aceleración - Eje Virtual 36 = Referencia Velocidad - Eje Virtual 37 = Referencia de posición (numero de vueltas) - Eje Virtual 38 = Referencia de posición (fracción de vueltas) - Eje virtual 39 = Valor del Contador estándar 40 = Valor del Contador 1 41 = Valor del Contador 2 42 = Velocidad del Contador estándar 43 = Velocidad del Contador 1 44 = Velocidad del Contador 2 45 = Reservado 46 = Palavra de Status 47 a 48 = Reservado	0		RW
P00551	Valor del Trigger 1	-32768 a 32767	0		RW
P00552	Condición del Trigger 1	0 = Mayor o Igual al Valor Referencia 1 = Menor o Igual al Valor Referencia	0		RW
P00553	Fuente del Trigger 2	Ver Opciones en P00550	0		RW
P00554	Valor del Trigger 2	-32768 a 32767	0		RW
P00555	Condición del Trigger 2	0 = Mayor o Igual al Valor Referencia 1 = Menor o Igual al Valor Referencia	0		RW
P00556	Fuente del Trigger 3 (trigger vía parámetro)	0 a 1049	0		RW
P00557	Valor del Trigger 3	-32768 a 32767	0		RW
P00558	Condición del Trigger 3	0 = Mayor o Igual al Valor Referencia 1 = Menor o Igual al Valor Referencia	0		RW
P00559	Pre-trigger	0 a 100	0		RW
P00560	Lógica entre los Triggers	0 = Lógica OR 1 = Lógica AND	0		RW

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00561	Función Trace - CH1	0 = Deshabilitado 1 = Entrada analógica 1 2 = Entrada analógica 2 3 a 5 = Reservado 6 = Velocidad 7 = Velocidad Filtrada 8 = Posición Mecánica 9 = Posición eléctrica 10 = Iq (corriente de torque) 11 = Id 12 = Vq 13 = Vd 14 = Reservado 15 = Iv 16 = Iw 17 = Vu 18 = Vv 19 = Vw 20 = Tensión del Link CC 21 = Reservado 22 = Referencia de Iq (corriente de torque) 23 = Referencia de Id 24 = Referencia de velocidad 25 = Feedforward de Iq 26 = Reservado 27 = Referencia de Jerke - Eje real 28 = Referencia de aceleración - Eje real 29 = Referencia de velocidad - Eje real 30 = Referencia de posición - Eje real 31 = Reservado 32 = Error de Lag 33 = Reservado 34 = Referencia de Jerke - Eje virtual 35 = Referencia de aceleración - Eje virtual 36 = Referencia de velocidad - Eje virtual 37 = Referencia de posición - Eje virtual 38 = Reservado 39 = Valor del contador rápido estándar 40 = Valor del contador rápido 1 41 = Valor del contador rápido 2 42 = Velocidad del contador rápido estándar 43 = Velocidad del contador rápido 1 44 = Velocidad del contador rápido 2 45 = Velocidad del resolver 46 = Palabra de Status 47 a 50 = Reservado	0		RW
P00562	Función Trace - CH2	Ver Opciones en P00561	0		RW
P00563	Función Trace - CH3	Ver Opciones en P00561	0		RW
P00564	Función Trace - CH4	Ver Opciones en P00561	0		RW
P00565	Función Trace - CH5	Ver Opciones en P00561	0		RW
P00566	Función Trace (Pars) - CH6	0 = Deshabilitado 1 a 1249 = Parámetro Escogido	0		RW
P00568	Fuerza Trigger	0 = No Cambia 1 = Triga la Señal	0		RW
P00569	Período de Muestreo	1 a 1000	1		RW
P00571	Inicia Función Trace	0 = No Cambia 1 = Inicializa Trace	0		RW
P00576	Estado de la Función Trace	0 = Deshabilitado 1 = Esperando 2 = Ocurrió Trigger 3 = Concluido	0		RO
P00577	Indicación del Tiempo Total del Trace	0,000 a 32,767	0		RO
P00580	Acciona Autotuning	0 y 1	0		RW

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00582	Sentido de Giro del Autotuning	0 = No Gira 1 = Gira en Sentido Horario (de frente) 2 = Gira en Sentido Antihorario	1		RW
P00650	Dirección Serial 1 del Servo - RS-232	1 a 247	1		RW, AC
P00652	Bit Rate Serial 1 - RS-232	0 = 4800 bits/s 1 = 9600 bits/s 2 = 14400 bits/s 3 = 19200 bits/s 4 = 24000 bits/s 5 = 28800 bits/s 6 = 33600 bits/s 7 = 38400 bits/s 8 = 43200 bits/s 9 = 48000 bits/s 10 = 52800 bits/s 11 = 57600 bits/s	1		RW, AC
P00653	Bits de Datos, Paridad, Stop bit Serial 1 - RS-232	0 = 8 bits, s/Parid., 1 Stop bit 1 = 8 bits, Parid. Par, 1 Stop bit 2 = 8 bits, Parid. Impar, 1 Stop bit 3 = 8 bits, s/Parid., 2 Stop bit 4 = 8 bits, Parid.Par, 2 Stop bit 5 = 8 bits, Parid. Impar, 2 Stop bit 6 = 7 bits, s/Parid., 1 Stop bit 7 = 7 bits, Parid. Par, 1 Stop bit 8 = 7 bits, Parid. Impar, 1 Stop bit 9 = 7 bits, s/Parid., 2 Stop bit 10 = 7 bits, Parid. Par, 2 Stop bit 11 = 7 bits, Parid. Impar, 2 Stop bit	3		RW, AC
P00654	Selecciona Protocolo Serial 1 - RS-232	0 = WEGBus 1 = WegTP 2 = ModBus	2		RW, AC
P00656	Dirección Serial 2 del Servo - RS-485	1 a 247	1		RW, AC
P00658	Bit Rate Serial 2 - RS-485	Ver Opciones en P00652	1		RW, AC
P00659	Bits de Datos, Paridad, Stop bit Serial 2 - RS-485	Ver Opciones en P00653	3		RW, AC
P00660	Selecciona Protocolo Serial 2 - RS-485	0 = WEGBus 1 = WegTP 2 = ModBus	2		RW, AC
P00662	Acción para Error de Comunicación	0 = Genera Alarma 1 = Genera Falla 2 = Genera Alarma + Acciona STOP 3 = Genera Alarma + Deshabilita el Servoconvertidor	0		PP
P00663	Tiempo para Timeout en la Recepción de Telegramas	0,0 a 999,9	0,0		RW, AC
P00664	Guarda Parámetros en Memoria No-volátil	0 = No Guarda 1 = Guarda Parámetros	1		RW
P00667	Remapeo del Acceso Serial a los Parámetros	0 = Lee y Escribe en Parámetros 1 = Lee y Escribe en Marcadores	0		RW
P00700	Protocolo CAN	0 = Deshabilitado 1 = CANopen 2 = DeviceNet 3 = CAN Especial1	2		RW
P00701	Dirección CAN	0 a 127	63		RW
P00702	Tasa de Comunicación	0 = 1 Mbit/s 1 = 800 Kbit/s 2 = 500 Kbit/s 3 = 250 Kbit/s 4 = 125 Kbit/s 5 = 100 Kbit/s 6 = 50 Kbit/s	0		RW
P00703	Reset de Bus Off	0 = Manual 1 = Automático	0		RW

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00704	Tipo de Follow	0 = Deshabilitado 1 = Maestro Follow Real 2 = Maestro Follow Virtual 3 = Esclavo Follow	0		RW
P00705	COB ID Follow	385 a 511	385		RW
P00706	Periodo Follow	0,2 a 5,0	0,2		RW
P00710	Instancias I/O Dnet	0 a 15	0		RW
P00711	Lectura DeviceNet #3	0 a 1249	0		RW
P00712	Lectura DeviceNet #4	0 a 1249	0		RW
P00713	Lectura DeviceNet #5	0 a 1249	0		RW
P00714	Lectura DeviceNet #6	0 a 1249	0		RW
P00715	Lectura DeviceNet #7	0 a 1249	0		RW
P00716	Lectura DeviceNet #8	0 a 1249	0		RW
P00717	Lectura DeviceNet #9	0 a 1249	0		RW
P00718	Lectura DeviceNet #10	0 a 1249	0		RW
P00719	Lectura DeviceNet #11	0 a 1249	0		RW
P00720	Lectura DeviceNet #12	0 a 1249	0		RW
P00721	Lectura DeviceNet #13	0 a 1249	0		RW
P00722	Lectura DeviceNet #14	0 a 1249	0		RW
P00723	Escritura DeviceNet #3	0 a 1249	0		RW
P00724	Escritura DeviceNet #4	0 a 1249	0		RW
P00725	Escritura DeviceNet #5	0 a 1249	0		RW
P00726	Escritura DeviceNet #6	0 a 1249	0		RW
P00727	Escritura DeviceNet #7	0 a 1249	0		RW
P00728	Escritura DeviceNet #8	0 a 1249	0		RW
P00729	Escritura DeviceNet #9	0 a 1249	0		RW
P00730	Escritura DeviceNet #10	0 a 1249	0		RW
P00731	Escritura DeviceNet #11	0 a 1249	0		RW
P00732	Escritura DeviceNet #12	0 a 1249	0		RW
P00733	Escritura DeviceNet #13	0 a 1249	0		RW
P00734	Escritura DeviceNet #14	0 a 1249	0		RW
P00735	Palabra de Control de Fabricación	0 a 65535	0		RW
P00736	Palabra de Estado de Fabricación	0 a 65535	0		RW
P00740	Estado Com. Profibus	0 = Deshabilitado 1 = Error Inicialización 2 = Offline 3 = Error Config. 4 = Error Parám. 5 = Modo Clear 6 = Online	0		RO, AC
P00741	Perfil Datos Profibus	0 = PROFIdrive 1 = Fabricante	1		RW, AC
P00742	Lectura Profibus #5	0 a 1249	0		RW, AC
P00743	Lectura Profibus #6	0 a 1249	0		RW, AC
P00744	Lectura Profibus #7	0 a 1249	0		RW, AC
P00745	Lectura Profibus #8	0 a 1249	0		RW, AC
P00746	Lectura Profibus #9	0 a 1249	0		RW, AC
P00747	Lectura Profibus #10	0 a 1249	0		RW, AC
P00748	Lectura Profibus #11	0 a 1249	0		RW, AC
P00749	Lectura Profibus #12	0 a 1249	0		RW, AC
P00750	Lectura Profibus #13	0 a 1249	0		RW, AC
P00751	Lectura Profibus #14	0 a 1249	0		RW, AC



Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00752	Lectura Profibus #15	0 a 1249	0		RW, AC
P00753	Lectura Profibus #16	0 a 1249	0		RW, AC
P00754	Escritura Profibus #5	0 a 1249	0		RW, AC
P00755	Escritura Profibus #6	0 a 1249	0		RW, AC
P00756	Escritura Profibus #7	0 a 1249	0		RW, AC
P00757	Escritura Profibus #8	0 a 1249	0		RW, AC
P00758	Escritura Profibus #9	0 a 1249	0		RW, AC
P00759	Escritura Profibus #10	0 a 1249	0		RW, AC
P00760	Escritura Profibus #11	0 a 1249	0		RW, AC
P00761	Escritura Profibus #12	0 a 1249	0		RW, AC
P00762	Escritura Profibus #13	0 a 1249	0		RW, AC
P00763	Escritura Profibus #14	0 a 1249	0		RW, AC
P00764	Escritura Profibus #15	0 a 1249	0		RW, AC
P00765	Escritura Profibus #16	0 a 1249	0		RW, AC
P00800	Identificación del Módulo Ethernet	0 a 3			RO, AC
P00801	Estado de la Comunicación Ethernet	0 a 8			RO, AC
P00803	Tasa de Comunicación Ethernet	0 a 4	0		RW, AC
P00806	Watchdog Modbus Ethernet	0,0 a 65,5	0		RW, AC
P00810	Configuración de la Dirección IP	0 a 1	1		RW, AC
P00811	Dirección IP 1	0 a 255	192		RW, AC
P00812	Dirección IP 2	0 a 255	168		RW, AC
P00813	Dirección IP 3	0 a 255	0		RW, AC
P00814	Dirección IP 4	0 a 255	10		RW, AC
P00815	CIDR SUB-RED	1 a 31	24		RW, AC
P00816	Gateway 1	0 a 255	0		RW, AC
P00817	Gateway 2	0 a 255	0		RW, AC
P00818	Gateway 3	0 a 255	0		RW, AC
P00819	Gateway 4	0 a 255	0		RW, AC
P00820	Lectura Ethernet #5	0 a 9999	0		RW, AC
P00821	Lectura Ethernet #6	0 a 9999	0		RW, AC
P00822	Lectura Ethernet #7	0 a 9999	0		RW, AC
P00823	Lectura Ethernet #8	0 a 9999	0		RW, AC
P00824	Lectura Ethernet #9	0 a 9999	0		RW, AC
P00825	Lectura Ethernet #10	0 a 9999	0		RW, AC
P00826	Lectura Ethernet #11	0 a 9999	0		RW, AC
P00827	Lectura Ethernet #12	0 a 9999	0		RW, AC
P00828	Lectura Ethernet #13	0 a 9999	0		RW, AC
P00829	Lectura Ethernet #14	0 a 9999	0		RW, AC
P00830	Lectura Ethernet #15	0 a 9999	0		RW, AC
P00831	Lectura Ethernet #16	0 a 9999	0		RW, AC
P00835	Escritura Ethernet #5	0 a 9999	0		RW, AC
P00836	Escritura Ethernet #6	0 a 9999	0		RW, AC
P00837	Escritura Ethernet #7	0 a 9999	0		RW, AC
P00838	Escritura Ethernet #8	0 a 9999	0		RW, AC
P00839	Escritura Ethernet #9	0 a 9999	0		RW, AC
P00840	Escritura Ethernet #10	0 a 9999	0		RW, AC
P00841	Escritura Ethernet #11	0 a 9999	0		RW, AC
P00842	Escritura Ethernet #12	0 a 9999	0		RW, AC

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00843	Escritura Ethernet #13	0 a 9999	0		RW, AC
P00844	Escritura Ethernet #14	0 a 9999	0		RW, AC
P00845	Escritura Ethernet #15	0 a 9999	0		RW, AC
P00846	Escritura Ethernet #16	0 a 9999	0		RW, AC
P00849	Actualiza Configuración Ethernet	0 a 1	0		RW, AC
P00850	Revisión del Software EtherCAT	0 a 65535	0		RO, ECAT
P00851	Estado del Accesorio EtherCAT	0 a 4	0		RO, ECAT
P00852	Estado del Link EtherCAT	0 a 65535	0		RO, ECAT
P00853	Estado del Esclavo EtherCAT	0 a 8	0		RO, ECAT
P00853	Reservado	Reservado			RO, ECAT
P00855	Configuración TxPDO del EtherCAT	0 a 65535	0		RO, ECAT
P00856	Número de datos EtherCAT	0 a 32	0		RO, ECAT
P00857	Configuración RxPDO del EtherCAT	0 a 65535	0		RO, ECAT
P00858	Número de Datos del EtherCAT	0 a 32	0		RO, ECAT
P00859	Actualización de los Datos EtherCAT	0 a 10000	0		RO, ECAT
P00918	Dirección Profibus	1 a 126	1		RW, AC
P00922	Sel. Teleg. Profibus	2 = Teleg. Estándar 1 3 = Telegrama 103 4 = Telegrama 104 5 = Telegrama 105 6 = Telegrama 106 7 = Telegrama 107 8 = Telegrama 108 9 = Telegrama 109 10 = Telegrama 110 11 = Telegrama 111 12 = Telegrama 112 13 = Telegrama 113 14 = Telegrama 114 15 = Telegrama 115 16 = Telegrama 116	2		RW, AC
P00944	Contador de Fallas	0 a 65535	0		RO, AC
P00947	Número de Falla	0 a 65535	0		RO, AC
P00963	Tasa Comunic. Profibus	0 = 9,6 kbit/s 1 = 19,2 kbit/s 2 = 93,75 kbit/s 3 = 187,5 kbit/s 4 = 500 kbit/s 5 = No Detectada 6 = 1500 kbit/s 7 = 3000 kbit/s 8 = 6000 kbit/s 9 = 12000 kbit/s 10 = Reservado 11 = 45,45 kbit/s	0		RO, AC
P00964	Identificación Drive	0 a 65535	0		RO, AC
P00965	Identificación Perfil	0 a 65535	0		RO, AC
P00967	Palabra de Control 1 PROFIdrive	0 a 65535	0		RO, AC

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P00968	Palabra de Status 1 PROFIdrive	0 a 65535	0		RO, AC
P01000	Estado de la PLC	0 = Sin Programa 1 = Guardando Prog. 2 = Copy Mem. Card 3 = Prog. Inválido 4 = Prog. Parado 5 = Prog. Rodando			RO
P01001	Tiempo de Scan	0,0 a 6553,5			RO
P01003	Fracción de Vuelta por la DI1	-16383 a 16383			RO
P01004	Número de Vueltas por la DI1	-32768 a 32767			RO
P01007	Fracción de Vuelta por la DI2	-16383 a 16383			RO
P01008	Número de Vueltas por la DI2	-32768 a 32767			RO
P01011	Fracción de Vuelta por la DI3	-16383 a 16383			RO
P01012	Número de Vueltas por la DI3	-32768 a 32767			RO
P01014	Contador Low almac por la DI3	0 a 65535			RO
P01015	Contador High almac por la DI3	0 a 65535			RO
P01016	Contador Low Almac por el Pulso Nulo Z1	0 a 65535			RO
P01017	Contador High Almac por el Pulso Nulo Z1	0 a 65535			RO
P01018	Contador Low Almac por el Pulso Nulo Z2	0 a 65535			RO
P01019	Contador High Almac por el Pulso Nulo Z2	0 a 65535			RO
P01020	Comando de la PLC	0 = Para Prog. 1 = Ejecuta Prog.	1		PP
P01021	Periodo del Scan	0,5 a 200,0	5,0		PP
P01022	Configuración Watchdog PLC	0 a 5	0		PP
P01023	Tipo de Control en el Power-on	2 = Velocidad 3 = Posición	3		RW
P01024	Supervisión PLC	0 = Inactiva 1 = Alarma A00708 2 = Falla F00709	0		PP
P01027	Lleva a Cero los Marcadores Ret.	0 = Deshabilita 1 = Lleva a Cero el Marcador	0		PP
P01028	Carga Ladder	0 = Deshabilita 1 = Carga Aplicativo 2 = Carga Configuración de los Parámetros 3 = Carga Configuración CANopen	0		PP
P01031	Error de Lag de Parada Máximo	0 a 16383	0		RW
P01032	Error de Lag de Seguimiento Máximo	0 a 16383	0		RW
P01050	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01051	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01052	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01053	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01054	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01055	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01056	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01057	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01058	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P01059	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01060	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01061	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01062	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01063	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01064	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01065	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01066	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01067	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01068	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01069	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01070	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01071	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01072	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01073	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01074	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01075	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01076	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01077	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01078	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01079	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01080	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01081	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01082	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01083	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01084	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01085	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01086	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01087	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01088	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01089	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01090	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01091	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01092	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01093	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01094	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01095	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01096	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01097	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01098	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01099	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01100	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01101	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01102	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01103	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01104	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01105	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01106	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW



Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P01107	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01108	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01109	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01110	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01111	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01112	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01113	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01114	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01115	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01116	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01117	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01118	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01119	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01120	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01121	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01122	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01123	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01124	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01125	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01126	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01127	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01128	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01129	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01130	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01131	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01132	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01133	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01134	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01135	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01136	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01137	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01138	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01139	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01140	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01141	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01142	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01143	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01144	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01145	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01146	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01147	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01148	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01149	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01150	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01151	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01152	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01153	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01154	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW

Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P01155	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01156	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01157	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01158	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01159	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01160	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01161	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01162	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01163	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01164	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01165	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01166	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01167	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01168	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01169	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01170	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01171	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01172	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01173	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01174	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01175	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01176	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01177	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01178	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01179	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01180	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01181	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01182	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01183	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01184	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01185	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01186	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01187	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01188	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01189	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01190	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01191	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01192	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01193	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01194	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01195	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01196	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01197	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01198	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01199	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01200	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01201	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01202	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW



Parám.	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Prop.
P01203	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01204	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01205	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01206	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01207	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01208	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01209	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01210	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01211	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01212	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01213	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01214	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01215	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01216	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01217	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01218	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01219	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01220	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01221	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01222	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01223	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01224	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01225	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01226	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01227	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01228	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01229	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01230	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01231	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01232	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01233	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01234	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01235	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01236	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01237	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01238	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01239	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01240	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01241	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01242	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01243	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01244	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01245	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01246	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01247	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01248	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW
P01249	Parámetro del Usuario	-32768 a 32767	0		RW

Notas:

RO = Parámetro solamente lectura.
RW = Parámetro de lectura/escritura.
PP = Presione P para validar.
AC = Accesorio.
ECAT = Accesorio EtherCAT.

FALLAS Y ALARMAS

La estructura de detección de problemas en el servoconvertidor está basada en la indicación de alarmas y fallas.

En la falla, ocurrirá el bloqueo de los IGBTs y la parada del servomotor por inercia, además de la indicación de la falla en el display y en el led de falla. La alarma funciona como un aviso para el usuario de que están ocurriendo condiciones críticas de funcionamiento y que podrá ocasionar una falla en caso de que la situación no se modifique.

Cuando ocurra una alarma, la misma será indicada en la HMI y almacenada en el parámetro de alarma actual, bloqueando la ocurrencia de nuevas alarmas hasta el momento en que la condición de la alarma actual deje de existir (no bloquea la ocurrencia de fallas).

La indicación de las fallas tiene un comportamiento similar a las alarmas, con la diferencia que para liberar la ocurrencia de nuevas fallas es necesario resetear la falla existente.

Una lista con el número de fallas y el número de alarmas, junto con una breve descripción y las posibles causas para estos erros, está presentada en la tabla 1.

Tabla 1: Descripción de las fallas y alarmas y posibles causas

Alarma/ Falla	Descripción	Posibles Causas
A00004	Tensión de la batería fuera del límite aceptable.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Batería con defecto (nivel bajo de tensión). ■ Batería mal conectada.
A00015	Sobrecarga en la salida (solamente cuando P00230 = 1), el drive entró en limitación de corriente.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Carga en el eje muy alta. ■ Inercia elevada.
A00052	Alarma al intentar activar el bloque MC en Single Mode cuando otro bloque ya está en ejecución.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Intento de Ejecutar bloque MC con Buffer Mode programado en SINGLE, cuando otro bloque MC ya está siendo ejecutado.
A00078	Error en el comando para ejecutar nuevo movimiento.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Falla interna.
A00101	Señal de la fracción de vuelta incompatible con la señal del número de vueltas.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Valor positivo en el número de vueltas (P00513, P00128 o P00130) y negativo en la fracción de vueltas del usuario correspondiente (P00512, P00127 o P00129) o viceversa.
A00104	Error en la lectura de la EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defecto en la memoria no-volátil. ■ Error interno en la comunicación con la EEPROM.
A00105	Error en la escritura de la EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defecto en la memoria no-volátil. ■ Error interno en la comunicación con la EEPROM.
A00107	Explosión de la pila que almacena los parámetros a ser grabados en la EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defecto en la memoria no-volátil. ■ Error interno en la comunicación con la EEPROM.
A00120	Conflicto de Habilitación/Deshabilitación del servoconvertidor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Más de un dispositivo programado para habilitar o deshabilitar el servoconvertidor.
A00122	Intento de escritura en parámetro de solamente lectura.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Intento de escritura en parámetro de solamente lectura.
A00124	Aviso que el motor está habilitado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Intento de alteración de parámetro que exige que el motor esté deshabilitado.
A00125	Parámetro inexistente.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Intento de acceso a un parámetro que no existe.
A00126	Valor fuera de los límites.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Intento de escritura de un valor fuera del límite en algún parámetro.
A00127	Valor inicial del parámetro fuera de los límites.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Error de lectura de la EEPROM. ■ Valor almacenado incorrectamente en la EEPROM.
A00128	Watchdog de la Serial.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sobrepasó el tiempo para recepción de telegramas.
A00133	Interfaz CAN sin alimentación.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Algún protocolo que utiliza la Interfaz CAN está habilitado, no obstante, ésta Interfaz no está siendo alimentada.
A00134	Interfaz CAN: Bus Off.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Dispositivos conectados en la Red CAN con tasas de comunicación diferentes. ■ Falta de resistores de terminación. ■ Cortocircuito, mal contacto o cableado cambiado entre los cables de conexión. ■ Cable muy largo para la tasa de transmisión seleccionada. ■ Puesta a tierra inadecuada del dispositivo o de la malla.
A00135	Interfaz CAN: Error de seguridad del esclavo.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Error específico de la comunicación CANopen. ■ Para más informaciones consulte el manual de comunicación CANopen.

Alarma/ Falla	Descripción	Posibles Causas
A00136	Alarma que indica que el maestro de la red DeviceNet está en modo Idle.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ajuste la llave que comanda el modo de operación del maestro para ejecución (Run), o el bit correspondiente en la palabra de configuración del software del maestro. En caso de dudas, consulte la documentación del maestro en uso.
A00137	Alarma que indica que una o más conexiones I/O DeviceNet expiraron.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verificar el estado del maestro de la red. ■ Verificar la instalación de la red, cable roto o falla/mal contacto en las conexiones con la red.
A00138	Interfaz Profibus DP en modo clear.	<ul style="list-style-type: none"> ■ El estado del maestro de la Red no se encuentra en modo de ejecución (RUN).
A00139	Interfaz Profibus DP offline.	<ul style="list-style-type: none"> ■ El maestro de la red no está configurado. ■ Cortocircuito o mal contacto en los cables de comunicación. ■ Cables cambiados o invertidos. ■ Resistores de terminación con valores incorrectos. ■ Instalación de la red incorrecta.
A00140	Error de acceso a la Interfaz Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Módulo Profibus DP no está correctamente encajado. ■ Errores de hardware derivados, por ejemplo, de la manipulación o instalación incorrecta del accesorio pueden causar este error. Si es posible, realice test sustituyendo el accesorio de comunicación.
A00141	Error en la entrada de encoder 1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Una de las señales diferenciales de la entrada de encoder 1 no está conectada.
A00142	Error en la entrada de encoder 2.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Una de las señales diferenciales de la entrada de encoder 2 no está conectada.
A00145	Error en el acceso a la interfaz del accesorio EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica error en el intercambio de datos entre el servoconvertidor SCA06 y el accesorio EtherCAT.
A00146	Error de comunicación durante el intercambio de datos de operación vía EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica error en la comunicación entre el esclavo y el maestro EtherCAT.
A00147 / F00047	Indica falla en la comunicación entre el esclavo y el controlador de red.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verificar si el maestro de la red está configurado correctamente y operando normalmente. ■ Verificar cortocircuito o mal contacto en los cables de comunicación. ■ Verificar la instalación de la red de manera general pasaje de los cables, puesta a tierra.
A00148 / F00048	Indica falla en el intercambio de datos entre el servoconvertidor SCA06 y el accesorio Ethernet.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verificar si el accesorio está correctamente encajado. ■ Verificar si la versión de firmware del equipo soporta el accesorio Ethernet. ■ Errores de hardware derivados, por ejemplo, de la manipulación o instalación incorrecta del accesorio pueden causar este error. Si es posible, realice test sustituyendo el accesorio de comunicación.
A00150	Temperatura elevada en el disipador de potencia.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Corriente de salida elevada. ■ Ventilador interno bloqueado o defectuoso. ■ Temperatura ambiente alrededor del servoconvertidor muy alta. ■ Disipador sucio o obstruido.
A00152	Temperatura elevada del aire interno.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Temperatura ambiente elevada. ■ Ventilador interno bloqueado o defectuoso. ■ Temperatura ambiente alrededor del servoconvertidor muy alta.
A00171	Sobrecarga en el ventilador de potencia.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Suciedad o cuerpo extraño causando disminución de la rotación del ventilador de la potencia.
A00172	Ventilador de potencia trabado o con defecto.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Suciedad o cuerpo extraño causando parada del ventilador de la potencia.
A00174	Obstrucción parcial del ventilador de la electrónica.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Suciedad o cuerpo extraño causando disminución de la rotación del ventilador.
A00175	Ventilador de la electrónica bloqueado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Suciedad o cuerpo extraño causando parada del ventilador.
A00210	Error en accesorio EAN1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defecto en el circuito interno del accesorio EAN1.
A00214	Falla en el drive del simulador de encoder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Simulador de encoder no alimentado o con alimentación fuera del rango especificado. ■ Sobrecarga o cortocircuito en la salida del simulador de encoder.
A00214	Falla en el drive del simulador de encoder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Simulador de encoder no alimentado o con alimentación fuera del rango especificado. ■ Sobrecarga o cortocircuito en la salida del simulador de encoder.
A00350	Error de timeout en el CAN especial1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Error de comunicación entre el maestro y el SCA06 para el protocolo CAN especial 1.
A00708	Alarma que indica que la aplicación de PLC no se está ejecutando.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Aplicación ladder no válida. ■ Sin aplicación de escalera. ■ Aplicación de la PLC se ha detenido y el parámetro de Supervisión PLC está programado para generar alarma.
A00826	CRC del aplicativo Ladder incorrecto.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defecto en la memoria flash interna. ■ Falla en el download del aplicativo. ■ Aplicativo incompatible con firmware instalado.

Alarma/ Falla	Descripción	Posibles Causas
A00830	Tarjeta de memoria flash vacía.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tarjeta de memoria flash sin ningún backup o aplicativo guardado.
A00834	Tarjeta de memoria desconectada.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausencia de la tarjeta de memoria. ■ Falla en el circuito interno de la tarjeta. ■ Tarjeta de memoria mal conectada.
A00950 a A00999	Alarma generada por el Ladder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ejecución del bloque USERERR en el Ladder.
A01088	Error en la comunicación de la HMI.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Error en la comunicación interna con la HMI.
A01101	Actualización del proyecto de la FPGA. Requiere reset del drive.	<ul style="list-style-type: none"> ■ El proyecto de la FPGA fue actualizado vía USB.
A01102	Intento de actualización del proyecto de la FPGA con tensión de Link CC alta.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Potencia encendida al intentar actualizar el proyecto de la FPGA.
F00001	Sobretensión en el Link CC.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tensión de alimentación alta. ■ Carga con inercia muy elevada. ■ Tiempo de desaceleración muy pequeño. ■ Falta del resistor de frenado.
F00002	Subtensión en el Link CC con drive habilitado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tensión de alimentación baja. ■ Falta de fase en la entrada. ■ Falta en el circuito de precarga.
F00003	Fuente de 24 V con nivel de tensión fuera de los límites especificados (20 Vcc a 30 Vcc).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fuente de 24 V externa con tensión muy alta o muy baja. ■ Ripple excesivo en la fuente, sobrepasando los límites especificados.
F00005	Sobrecarga en el servomotor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Carga en el eje muy alta. ■ Inercia elevada.
F00006	Falla externa.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cableado en las entradas digitales (programadas para falla externa) abierto. ■ Ocurrió error externo.
F00008	Pérdida de la realimentación externa.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Encoder externo con problemas en la conexión mecánica o eléctrica. ■ Parámetros P00210 o P00211 programados incorrectamente. ■ Parámetro P00214 programado con valor bajo.
F00010	Falla en la conexión del drive con el motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cable del motor no conectado o mal conectado. ■ Cable o conector del motor con defecto. ■ Motor con defecto.
F00011	Falta a tierra.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cortocircuito para Tierra en una o más fases de salida. ■ Capacitancia de los cables del motor para tierra muy elevada, ocasionando picos de corriente en la salida. ■ Falta en el aislamiento interno del motor.
F00025	Accesorio en slot inapropiado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Accesorio conectado en slot no destinado al accesorio.
F00027	Falta de la tarjeta jumper.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausencia de tarjeta jumper en la potencia. ■ Tarjeta mal conectada.
F00028	Watchdog de la Serial.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sobrepasó el tiempo de envío de telegrama.
F00032	Cable de resolver desconectado o sobretensión en el servomotor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cable del resolver con defecto, mal conectado o no instalado. ■ Sobrecarga térmica en el servomotor (exceso de carga, ciclo de trabajo inadecuado, límite de corriente inadecuado, etc.).
F00033	Interfaz CAN sin alimentación.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Algún protocolo que utiliza la Interfaz CAN está habilitado, no obstante, ésta Interfaz no está siendo alimentada.
F00034	Interfaz CAN: Bus Off.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Dispositivos conectados en la red CAN con tasas de comunicación diferentes. ■ Falta de resistores de terminación. ■ Cortocircuito, mal contacto o cableado cambiado entre los cables de conexión. ■ Cable muy largo para la tasa de transmisión seleccionada. ■ Puesta a tierra inadecuada del dispositivo o de la malla.
F00035	Interfaz CAN: Error de seguridad del esclavo.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Error específico de la comunicación CANopen. ■ Para más informaciones consulte el manual de comunicación CANopen.
F00036	Falla que indica que el maestro de la red DeviceNet está en modo Idle.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ajuste la llave que comanda el modo de operación del maestro para ejecución (Run), o el bit correspondiente en la palabra de configuración del software del maestro. En caso de dudas, consulte la documentación del maestro en uso.
F00037	Falla que indica que una o más conexiones I/O DeviceNet expiraron.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verificar el estado del maestro de la red. ■ Verificar la instalación de la red, cable roto o falla/mal contacto en las conexiones con la red.
F00038	Interfaz Profibus DP en modo clear.	<ul style="list-style-type: none"> ■ El estado del maestro de la red no se encuentra en modo de ejecución (RUN).

Alarma/ Falla	Descripción	Posibles Causas
F00039	Interfaz Profibus DP offline.	<ul style="list-style-type: none"> ■ El maestro de la red no está configurado. ■ Cortocircuito o mal contacto en los cables de comunicación. ■ Cables cambiados o invertidos. ■ Resistores de terminación con valores incorrectos. ■ Instalación de la red incorrecta.
F00040	Error de acceso a la Interfaz Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Módulo Profibus DP no está correctamente encajado. ■ Errores de hardware derivados, por ejemplo, de la manipulación o instalación incorrecta del accesorio pueden causar este error. Si es posible, realice test sustituyendo el accesorio de comunicación.
F00041	Error en la entrada de encoder 1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Una de las señales diferenciales de la entrada de encoder 1 no está conectada.
F00042	Error en la entrada de encoder 2.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Una de las señales diferenciales de la entrada de encoder 2 no está conectada.
F00045	Error en el acceso a la interfaz del accesorio EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica falla en el intercambio de datos entre el servoconvertidor SCA06 y el accesorio EtherCAT.
F00046	Error de comunicación durante el intercambio de datos de la operación vía EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica falla en la comunicación entre el esclavo y el maestro EtherCAT.
F00049	Error de lag de parada mayor que el máximo configurado en P01031 (verifica error solamente al final del posicionamiento).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Rampas programadas con valores que el motor no logra seguir. ■ Ganancia de posición y/o velocidad bajas. ■ Tipo de motor programado incorrectamente (P00385). ■ Relación $I_{dinámico}/I_{nominal}$ (P00136) muy baja. ■ Mecánica trabada.
F00050	Error de lag de seguimiento mayor que el máximo configurado en P01032 (verifica error durante toda la trayectoria).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Rampas programadas con valores que el motor no logra seguir. ■ Ganancia de posición y/o velocidad baja. ■ Tipo de motor programado incorrectamente (P00385). ■ Relación $I_{dinámico}/I_{nominal}$ (P00136) muy baja. ■ Mecánica trabada.
F00058	Falta de referencia del maestro.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Maestro del sincronismo desactivado. ■ Interrupción en la recepción de la referencia del maestro.
F00070	Falla de sobrecorriente en la salida detectada por hardware.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cortocircuito entre fases del motor. ■ Defecto en el servoconvertidor. ■ Sobrecorriente en el servomotor debido a parametrización.
F00071	Falla de sobrecorriente en la salida detectada por software.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cortocircuito entre fases del motor. ■ Defecto en el servoconvertidor. ■ Sobrecorriente en el servomotor debido a parametrización.
F00076	Resistor de frenado inadecuado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Valor inapropiado para el drive en uso (valor impropio de la resistencia, potencia o energía del resistor). ■ Para más detalles, ver descripción del parámetro P00154.
F00077	Sobrecarga en el resistor de frenado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Valor inapropiado del resistor. ■ Rápida desaceleración. ■ Para más detalles, ver descripción del parámetro P00155.
F00078	Error en el comando para ejecutar movimiento.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Error interno en el firmware. ■ Procesador operando en una condición anormal de funcionamiento.
F00084	Falla en la identificación de hardware.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defecto en el circuito interno de la tarjeta de control.
F00151	Sobretemperatura en el disipador.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Corriente de salida elevada. ■ Ventilador interno bloqueado o con defecto. ■ Temperatura ambiente alrededor del servoconvertidor muy alta. ■ Disipador sucio o obstruido.
F00153	Sobretemperatura del aire interno.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Temperatura ambiente alta. ■ Ventilador interno bloqueado o con defecto. ■ Temperatura ambiente alrededor del servoconvertidor muy alta.
F00160	Falla en la función de seguridad STO.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defecto en la tarjeta opcional SSC. ■ Ausencia de una de las señales de seguridad.
F00212	Corriente menor que 3,5 mA (si es utilizado el accesorio EAN1 y seleccionada la opción P00239 = 1).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausencia de la señal de corriente, ocasionada probablemente por alambre partido.
F00250	Error de timeout en el CANespecial 1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Error de comunicación entre el maestro y el SCA06 para el protocolo CAN especial 1.
F00709	Falla que indica que la aplicación de PLC no se está ejecutando.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Aplicación ladder no válida. ■ Sin aplicación de escalera. ■ Aplicación de la PLC se ha detenido y el parámetro de Supervisión PLC está programado para generar alarma.
F00824	Error de escritura en la tarjeta de memoria flash.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tarjeta de memoria mal conectada. ■ Defecto interno en la tarjeta de memoria.

Alarma/ Falla	Descripción	Posibles Causas
F00825	Error de escritura en la memoria flash interna.	<ul style="list-style-type: none"> Defecto interno en la tarjeta de control.
F00827	Error en el CRC de la tarjeta de memoria.	<ul style="list-style-type: none"> Archivo contenido en la tarjeta de memoria flash no compatible o corrupto.
F00829	El aplicativo excedió el tiempo de ejecución programado.	<ul style="list-style-type: none"> Tiempo de ejecución del aplicativo es mayor que el tiempo programado en el parámetro P01021.
F00950 a F00999	Falla generada por el bloque del Ladder.	<ul style="list-style-type: none"> Ejecución del bloque USERERR en el Ladder.
F01100	Falla interna de inicialización.	<ul style="list-style-type: none"> Defecto en el circuito interno de la tarjeta de control.
F01105	Defecto del circuito interno de la tarjeta de control.	<ul style="list-style-type: none"> Defecto en el circuito interno de la tarjeta de control.
F01110	Error interno en el firmware.	<ul style="list-style-type: none"> Procesador operando en una condición anormal de funcionamiento.
F01112	Error en el CRC del firmware, calculado en el Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Archivo de firmware corrupto. Problema en la memoria flash del procesador.
F01113	Error de identificación del firmware, calculado en el Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Archivo de firmware corrupto. Problema en la memoria flash del procesador.
F01114	Error en el tamaño del firmware, calculado en el Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Archivo de firmware corrupto. Problema en la memoria flash del procesador.
F01115	Esperando download del firmware.	<ul style="list-style-type: none"> Proceso de actualización de firmware interrumpido.
F01120	Falla en la escritura de la memoria de las variables retentivas.	<ul style="list-style-type: none"> Defecto en el servoconvertidor.
F01202	Sobretemperatura del encoder del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Motor o ambiente del motor muy caliente.
F01205	Señales del encoder del motor no conectadas.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Defecto en el cable del encoder del motor.
F01207	Valor inválido leído del encoder del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Defecto en el cable del encoder del motor. Defecto en el encoder del motor.
F01210	Accesorio EES1 no conectado.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Accesorio EES1 no conectado o con defecto.
F01218	Falla en la lectura/escritura en la memoria del encoder del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Defecto en el encoder del motor.
F01220	Falla en el encoder del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Defecto en el encoder del motor.
F01221	Falla en la comunicación con el encoder del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Defecto en el cable del encoder del motor. Defecto en el encoder del motor. Defecto en el accesorio EES1.
F01224	Timeout de lectura/escritura en el encoder del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Defecto en el cable del encoder del motor. Defecto en el encoder del motor. Defecto en el accesorio EES1.
F01232	Sobretemperatura del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo ocurre cuando el dispositivo de realimentación de posición del motor es un encoder y no un resolver. Sobrecarga en el Motor o ambiente del motor muy caliente.
F01245	Accesorio EES2 no conectado.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo se produce cuando el dispositivo de retroalimentación de posición del motor es un encoder EnDat. Accesorio EES2 no conectado o defectuoso.
F01246	Falla en el encoder del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo se produce cuando el dispositivo de retroalimentación de posición del motor es un encoder EnDat. Defecto en el encoder del motor. Defecto en el accesorio EES2.
F01247	Falla en el encoder del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falla sólo se produce cuando el dispositivo de retroalimentación de posición del motor es un encoder EnDat. Defecto en el encoder del motor. Defecto en el accesorio EES2.



Servoconversor

Referência Rápida dos Parâmetros, Falhas e Alarmes

Série: SCA06 V2.1X

Idioma: Português

Documento: 10000656225 / 09

REFERÊNCIA RÁPIDA DOS PARÂMETROS

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00000	Acesso aos Parâmetros	0 a 9999			RW
P00002	Velocidade do Motor	-9999 a 9999			RO
P00003	Corrente do Motor	-999,9 a 999,9			RO
P00004	Tensão Barram. CC (Ud)	0 a 999			RO
P00006	Estado do Servoconversor	0 = Desabilitado sem Erro 1 = Habilitado sem Erro 2 = Falha: Servo com Falha 3 = Potência Desligada/Energizando 4 = Autoajuste 5 = Stop Ativo 6 = STO Ativo			RO
P00008	Estado DI1 a DI3	Dig 1 = DI1 Dig 2 = DI2 Dig 3 = DI3			RO
P00009	Estado DI101 a DI106	Dig 1 = DI101 Dig 2 = DI102 Dig 3 = DI103 Dig 4 = DI104 Dig 5 = DI105 Dig 6 = DI106			RO, AC
P00010	Estado DI107 a DI112	Dig 1 = DI107 Dig 2 = DI108 Dig 3 = DI109 Dig 4 = DI110 Dig 5 = DI111 Dig 6 = DI112			RO, AC
P00011	Estado DI201 a DI206	Dig 1 = DI201 Dig 2 = DI202 Dig 3 = DI203 Dig 4 = DI204 Dig 5 = DI205 Dig 6 = DI206			RO, AC
P00012	Estado DI207 a DI212	Dig 1 = DI207 Dig 2 = DI208 Dig 3 = DI209 Dig 4 = DI210 Dig 5 = DI211 Dig 6 = DI212			RO, AC
P00013	Estado DI301 a DI306	Dig 1 = DI301 Dig 2 = DI302 Dig 3 = DI303 Dig 4 = DI304 Dig 5 = DI305 Dig 6 = DI306			RO, AC
P00014	Estado DI307 a DI312	Dig 1 = DI307 Dig 2 = DI308 Dig 3 = DI309 Dig 4 = DI310 Dig 5 = DI311 Dig 6 = DI312			RO, AC
P00015	Estado DO1	Dig 1 = DO1			RO
P00016	Estado DO101 a DO106	Dig 1 = DO101 Dig 2 = DO102 Dig 3 = DO103 Dig 4 = DO104 Dig 5 = DO105 Dig 6 = DO106			RO, AC

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00017	Estado DO201 a DO206	Dig 1 = DO201 Dig 2 = DO202 Dig 3 = DO203 Dig 4 = DO204 Dig 5 = DO205 Dig 6 = DO206			RO, AC
P00018	Estado DO301 a DO306	Dig 1 = DO301 Dig 2 = DO302 Dig 3 = DO303 Dig 4 = DO304 Dig 5 = DO305 Dig 6 = DO306			RO, AC
P00021	Temperatura do Ar Interno	0 a 1000			RO
P00022	Temperatura do Dissipador	0 a 1000			RO
P00023	Versão de Firmware	0,00 a 655,35			RO
P00024	Versão do Módulo de Atualização de Firmware	0,00 a 655,35			RO
P00025	Versão do Projeto da FPGA	0,00 a 655,35			RO
P00030	Alarme Atual	0 a 2000			RO
P00031	Último Alarme	0 a 2000			RO
P00032	Dia. Mês do Último Alarme	00,00 a 31,12			RO
P00033	Ano do Último Alarme	0 a 4096			RO
P00034	Hora. Min do Último Alarme	00,00 a 23,59			RO
P00035	Falha Atual	0 a 2000			RO
P00036	Última Falha	0 a 2000			RO
P00037	Dia. Mês da Última Falha	00,00 a 31,12			RO
P00038	Ano da Última Falha	0 a 4096			RO
P00039	Hora. Min da Última Falha	00,00 a 23,59			RO
P00040	Segunda Falha	0 a 2000			RO
P00041	Dia. Mês da Segunda Falha	00,00 a 31,12			RO
P00042	Ano da Segunda Falha	0 a 4096			RO
P00043	Hora. Min da Segunda Falha	00,00 a 23,59			RO
P00044	Terceira Falha	0 a 2000			RO
P00045	Dia. Mês da Terceira Falha	00,00 a 31,12			RO
P00046	Ano da Terceira Falha	0 a 4096			RO
P00047	Hora. Min da Terceira Falha	00,00 a 23,59			RO
P00048	Erro de Lag Atual	0 a 65535			RO
P00050	Posição do Eixo do Sensor	0 a 16383			RO
P00051	Número de Voltas do Sensor	-32768 a 32767			RO
P00052	Fração de Volta ref. Usuário	-16383 a 16383			RO
P00053	Número de Volta ref. Usuário	-32768 a 32767			RO
P00056	Valor do Contador Padrão (Parte Low)	0 a 65535			RO
P00057	Valor do Contador Padrão (Parte High)	0 a 65535			RO
P00058	Valor do Contador1 (Low)	0 a 65535			RO, AC
P00059	Valor do Contador1 (High)	0 a 65535			RO, AC
P00060	Valor do Contador2 (Low)	0 a 65535			RO, AC
P00061	Valor do Contador2 (High)	0 a 65535			RO, AC
P00062	Velocidade do Contador Padrão	-32768 a 32767			RO, AC
P00063	Velocidade do Contador1	-32768 a 32767			RO, AC
P00064	Velocidade do Contador2	-32768 a 32767			RO, AC
P00066	Valor de AI1	-8192 a 8191			RO, AC
P00067	Valor de AI2	-8192 a 8191			RO, AC

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00070	Estado do Controlador CAN	0 = Desabilitado 1 = Reservado 2 = Habilitado sem Erro 3 = Warning 4 = Erro Passivo 5 = Bus Off 6 = Sem Alimentação			RO
P00071	Número de Telegramas CAN Recebidos	0 a 65535			RO
P00072	Número de Telegramas CAN Transmitidos	0 a 65535			RO
P00073	Número de Erros de Bus Off Ocorridos	0 a 65535			RO
P00074	Número de Telegramas CAN Perdidos	0 a 65535			RO
P00075	Estado da Rede CANopen	0 = Desabilitado 1 = Reservado 2 = CANopen Habilitado 3 = Node Guarding 4 = Erro de Node Guarding 5 = Erro de Heartbeat			RO
P00076	Estado do Nó CANopen	0 = Não Inicializado 1 = Inicialização 2 = Parado 3 = Operacional 4 = Pré-operacional			RO
P00077	Estado Rede DeviceNet	0 = Offline 1 = Online, Não Conectado 2 = Online, Conectado 3 = Conexão Expirou 4 = Falha Conexão 5 = Auto-Baud			RO
P00078	Estado Mestre DeviceNet	0 = Run 1 = Idle			RO
P00080	Velocidade do Eixo Virtual	-999,9 a 999,9			RO
P00082	Fração de Volta Eixo Virtual	-16383 a 16383			RO
P00083	Número de Volta Eixo Virtual	-32768 a 32767			RO
P00084	Dia da Semana	0 a 6			RO
P00085	Dia do Mês	1 a 31			RO
P00086	Mês	0 a 12			RO
P00087	Ano	0 a 4095			RO
P00088	Hora	0 a 23			RO
P00089	Minutos	0 a 59			RO
P00090	Segundos	0 a 59			RO
P00091	ID Slot 1	0 a 65535			RO
P00092	ID Slot 2	0 a 65535			RO
P00093	ID Slot 3	0 a 65535			RO
P00095	Identificação dos Cartões Opcionais	0 a 1000			RO
P00097	Corrente Nominal	0,0 a 999,9			RO
P00098	Tensão Nominal do Servoconversor	2 = 220 V 3 = 380 V			RO
P00099	Habilitação	0 = Não Habilitado 1 = Habilita 2 = Habilita sem Salvar Parâmetro	0		RW
P00100	Rampa de Aceleração	0 a 32767	0		RW
P00101	Rampa de Desaceleração	0 a 32767	0		RW
P00105	Rampa da Função STOP	1 a 32767	200		RW
P00111	Sentido de Giro	0 = Padrão 1 = Inverte Sentido	0		RW
P00119	Referência de Corrente	-3276,8 a 3276,7	0		RW
P00121	Referência de Velocidade	-9999 a 9999	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00126	Habilitação dos Limites de Posição	0 = Desabilitado 1 = Habilitado	0		RW
P00127	Limite Inferior de Posição-Fração de Voltas	-16383 a 16383	-16383		RW
P00128	Limite Inferior de Posição-Número de Voltas	-32768 a 32767	-32768		RW
P00129	Limite Superior de Posição-Fração de Volta	-16383 a 16383	16383		RW
P00130	Limite Superior de Posição-Número de Volta	-32768 a 32767	32767		RW
P00131	Limite Negativo de Corrente	-140,0 a 0	-140,0		RW
P00132	Limite Positivo de Corrente	0 a 140,0	140,0		RW
P00133	Limite Negativo de Velocidade	-9999 a 0	-9999		RW
P00134	Limite Positivo de Velocidade	0 a 9999	9999		RW
P00136	$I_{dinâmico}/I_{nominal}$	0 a 400	300		RW
P00154	Resistor de Frenagem	0 a 1000	0		PP
P00155	Potência Média do Resistor Frenagem	0 a 10000	200		PP
P00156	Energia Máxima do Resistor Frenagem	0 a 10000	2200		PP
P00159	Kp Regulador de Posição	0 a 32767	50		PP
P00161	Kp PID de Velocidade	0 a 32767	25,0		RW
P00162	Ki PID de Velocidade	0 a 32767	1,50		RW
P00163	Kd PID de Velocidade	0 a 32767	0		RW
P00170	Habilita Feedforward de iq	0 e 1	0		RW
P00184	Filtro da Falha de Subtensão do Link CC	40 a 200	100		RW
P00192	Atualiza RTC	0 a 1	0		RW
P00193	Dia da Semana	0 a 6	0		PP
P00194	Dia	1 a 31	1		PP
P00195	Mês	1 a 12	1		PP
P00196	Ano	0 a 4095	2011		PP
P00197	Hora	0 a 23	0		PP
P00198	Minutos	0 a 59	0		PP
P00199	Segundos	0 a 59	0		PP
P00200	Opção Senha	0 = Inativo 1 = Ativo 2 = Alterar Senha	1		RW
P00202	Modo de Operação	1 = Torque Mode 2 = Speed Mode 3 = Positioner Function 4 = Ladder Mode 5 = CANopen / DeviceNet / EtherCAT 6 = Profibus DP / Ethernet	2		PP
P00203	Backup no Cartão Flash	0 = Desabilita 1 = Habilita	1		RW
P00204	Carrega Parâmetros	0 = Desabilita 1 = Sem Função 2 = Sem Função 3 = Sem Função 4 = Sem Função 5 = Carrega Padrão nos Parâmetros 6 = Backup no Cartão de Memória Flash 7 = Download do Cartão de Memória Flash 8 = Sem Função 9 = Sem Função 10 = Sem Função 11 = Sem Função 12 = Exclui Programa do Usuário 13 = Carrega conf. Padrão	0		PP

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00209	Fonte da Realimentação Posição e Velocidade	0 = Sensor Interno do Motor 1 = Contador das Entradas Rápidas 2 = Contador da Entrada de Encoder 1 3 = Contador da Entrada de Encoder 2 4 = Contador das Entradas Rápidas 5 = Contador 1 da Entrada de Encoder 1 6 = Contador 2 da Entrada de Encoder 2	0		RW
P00210	Redução da Realimentação Externa: Numerador	1 a 32767	1		RW
P00211	Redução da Realimentação Externa: Denominador	1 a 32767	1		RW
P00213	Sentido de Giro da Realimentação Externa	0 = Direto 1 = Invertido	0		RW
P00214	Proteção Contra Perda Realimentação Externa	0 a 9999	1000		RW
P00216	Frequência de Chaveamento do PWM	0 a 4	2		RW
P00217	Alimentação Monofásica/Trifásica	0 = Monofásica 1 = Trifásica	1		RW
P00219	Reset de Falha	0 = Desabilitado 1 = Reset de Falha	0		RW
P00221	Alarme Vbat	0 = Desabilita Alarme 1 = Habilita Alarme	0		RW
P00230	Opção da Proteção Ixt	0 = Gera F00005 1 = Limita Is rms = Inom	0		RW
P00232	Função AI1	0 = Desabilitada 1 = Ref. Corrente 2 = Ref. Velocidade 3 = Limitação de corrente (torque) 4 = Habilitada	0		RW
P00233	Ganho AI1	-32,768 a 32,767	1,000		RW
P00235	Offset de AI1	-32768 a 32767	0		RW
P00236	Filtro de AI1	0 a 4000	150		RW
P00237	Função AI2	0 = Desabilitada 1 = Ref. Corrente 2 = Ref. Velocidade 3 = Limitação de corrente (torque) 4 = Habilitada	0		RW, AC
P00238	Ganho AI2	-32,768 a 32,767	1,000		RW, AC
P00239	Sinal de AI2	0 = (-10 a 10) V / (0 a 20) mA 1 = (4 a 20) mA	0		RW, AC
P00240	Offset de AI2	-32768 a 32767	0		RW, AC
P00241	Filtro de AI2	0 a 4000	150		RW, AC
P00251	Função AO1	0 a 4	0		RW, AC
P00252	Ganho AO1	-32,768 a 32,767	1,000		RW, AC
P00253	Offset AO1	-32768 a 32767	0		RW, AC
P00255	Função AO2	0 a 4	0		RW, AC
P00256	Ganho AO2	-32,768 a 32,767	1,000		RW, AC
P00257	Offset AO2	-32768 a 32767	0		RW, AC
P00270	Filtro das DIs	0 a 3276,7	0		RW
P00271	Filtro das DIs do Slot 1	0 a 3276,7	0		PP
P00272	Filtro das DIs do Slot 2	0 a 3276,7	0		PP
P00273	Filtro das DIs do Slot 3	0 a 3276,7	0		PP
P00277	Histerese para Nx (H)	0 a 9999	0		RW
P00278	Ponto de Referência de Velocidade via HMI (Nx)	0 a 9999	0		RW
P00279	Ponto de Referência de Corrente via HMI (Tx)	0,0 a 3276,7	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00280	Função DO1	0 = Desabilitado 1 = Habilita/Desabilita 2 = Função Stop 3 = Reservado 4 = Reservado 5 = Servo Ready 6 = Sem Falha 7 = Reservado 8 = Escrita pelo Ladder 9 = Ativada pela CAN 10 = Reservado 11 = Saída Ativada 12 = N > Nx 13 = N < Nx 14 = N = N* 15 = T > Tx 16 = T < Tx	0		PP
P00281	Função DO101	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00282	Função DO102	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00283	Função DO103	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00284	Função DO104	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00285	Função DO105	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00286	Função DO106	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00287	Função DO201	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00288	Função DO202	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00289	Função DO203	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00290	Função DO204	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00291	Função DO205	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00292	Função DO206	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00293	Função DO301	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00294	Função DO302	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00295	Função DO303	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00296	Função DO304	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00297	Função DO305	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00298	Função DO306	Ver Opções em P00280	0		PP, AC
P00300	Função DI1	0 = Sem Função 1 = Habilitação 2 = Função Stop Ativo Alto 3 = Função Stop Ativo Baixo 4 = Contador Rápido 5 = Reseta o valor do contador rápido padrão apenas para P00302 6 = Limpa Falha 7 = Sentido de Giro 8 = Armazena Posição Borda Subida DI1 9 = Armazena Posição Borda Descida DI1 10 = Armazena contador padrão (2) - Borda subida apenas P00302 11 = Armazena contador padrão (2) - Borda descida apenas P00302 12 = Fim de Curso Horário Ativo Alto 13 = Fim de Curso Horário Ativo Baixo 14 = Fim de Curso Anti-horário Ativo Alto 15 = Fim de Curso Anti-horário Ativo Baixo 16 e 17 = Reservado 18 = Armazena posição e contador padrão (2) - Borda subida apenas P00302 19 = Armazena posição e contador padrão (2) - Borda descida apenas P00302 20 = Falha Externa	0		PP

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00301	Função DI2	Ver Opções em P00300	0		PP
P00302	Função DI3	Ver Opções em P00300	0		PP
P00303	Função DI101	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00304	Função DI102	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00305	Função DI103	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00306	Função DI104	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00307	Função DI105	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00308	Função DI106	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00309	Função DI107	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00310	Função DI108	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00311	Função DI109	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00312	Função DI110	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00313	Função DI111	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00314	Função DI112	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00315	Função DI201	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00316	Função DI202	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00317	Função DI203	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00318	Função DI204	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00319	Função DI205	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00320	Função DI206	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00321	Função DI207	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00322	Função DI208	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00323	Função DI209	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00324	Função DI210	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00325	Função DI211	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00326	Função DI212	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00327	Função DI301	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00328	Função DI302	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00329	Função DI303	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00330	Função DI304	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00331	Função DI305	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00332	Função DI306	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00333	Função DI307	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00334	Função DI308	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00335	Função DI309	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00336	Função DI310	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00337	Função DI311	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00338	Função DI312	Ver Opções em P00300	0		PP, AC
P00340	No. Pulsos Simulador de Encoder	0 a 4096	1024		PP, AC
P00341	Posição do Pulso Nulo	1 a 4096	1		PP, AC
P00342	Seleciona Sequência A ↔ B	0 = Sequência A → B 1 = Sequência B → A	0		PP, AC
P00344	Habilitação da Geração do Alarme	0 a 32767	10		AC
P00352	Controle do Ventilador da Potência	0 = Controle por Temperatura 1 = Liga Ventilador	0		RW
P00360	Sensor de Posição no Motor	0 a 5			PP, RW
P00361	Versão do Módulo de Encoder	0,00 a 655,35			RO, AC
P00362	Número de Voltas do Encoder	0 a 65535	0		RO, AC
P00363	Resolução do Encoder	0 a 26	0		RO, AC

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00365	Temperatura do Encoder	-32767 a 32767	0		RO, AC
P00368	Senha de Manutenção do Encoder	0 a 65535	0		RW, AC
P00369	Posição Elétrica do Eixo do Motor	0 a 65535	0		RO
P00370	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00371	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00372	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00373	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00374	Alinha Eixo do Motor	-32767 a 32767	0		RW
P00375	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00376	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00377	Filtro Para Falha Cabo de Encoder	0 a 32767	0		RW, AC
P00378	Quantidade de Falhas Cabo Encoder	0 a 65535			RO, AC
P00379	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00380	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00381	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00382	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00383	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00384	Reservado	Reservado	Reserv.		

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00385	Modelo do Servomotor	0 = Nenhum Modelo Selecionado 1 e 2 = Reservado 3 = SWA 562-2,5-20 4 = SWA 562-3,8-20 5 = SWA 562-6,1-20 6 = SWA 562-8,0-20 7 = SWA 712-9,3-20 8 = SWA 712-13-20 9 = SWA 712-15-20 10 = SWA 712-19-20 11 = SWA 712-22-20 12 = SWA 712-25-20 13 a 15 = Reservado 16 = SWA 712-13-25 17 e 18 = Reservado 19 = SWA 402-0,8-30 20 = SWA 402-1,6-30 21 = SWA 402-2,6-30 22 = SWA 562-2,5-30 23 = SWA 562-4,0-30 24 = SWA 562-6,1-30 25 = SWA 562-7,0-30 26 = SWA 712-9,3-30 27 = SWA 712-13-30 28 = SWA 712-15-30 29 = SWA 712-19-30 30 a 36 = Reservado 37 = SWA 402-1,6-60 38 = SWA 402-2,6-60 39 = SWA 562-2,5-60 40 = SWA 562-3,6-60 41 = SWA 562-5,5-60 42 = SWA 562-6,5-60 43 a 54 = Reservado 55 = SWA 564-6,1-20 56 = SWA 564-8,0-20 57 = SWA 714-9,3-20 58 = SWA 714-13-20 59 = SWA 714-15-20 60 = SWA 714-19-20 61 = SWA 714-22-20 62 = SWA 714-25-20 63 e 64 = Reservado 65 = SWA 714-40-20 66 e 67 = Reservado 68 = SWA 1004-50-28 69 a 71 = Reservado 72 = SWA 564-2,5-30 73 = SWA 564-4,0-30 74 = SWA 564-6,1-30 75 = SWA 564-7,0-30 76 = SWA 714-9,3-30 77 = SWA 714-13-30 78 = SWA 714-15-30 79 = SWA 714-19-30 80 = Reservado 81 = SWA 714-26,5-30 82 = SWA 714-34-30 83 a 87 = Reservado 88 = SWA 404-2,6-60 89 = SWA 564-2,5-60 90 = SWA 564-3,6-60 91 = SWA 564-5,5-60 92 = SWA 564-6,5-60 93 a 99 = Reservado	24		PP

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00390	Filtro da Referência de Iq	0 a 4000	4000		RW
P00392	Ganho Kp de Corr. Iq	0 a 32767	1343		RW
P00393	Ganho Ki de Corr. Iq	0 a 32767	75		RW
P00395	Ganho Kp de Corr. Id	0 a 32767	1959		RW
P00396	Ganho Ki de Corr. Id	0 a 32767	597		RW
P00398	Compensação de Fase com wr	-32768 a 32767	8192		RW
P00399	Offset do Resolver	0 a 32767	0		RW
P00401	Corrente Nom. Motor	0,0 a 999,9	8.5		RW
P00402	Velocidade Nom. Motor	0 a 9999	3000		RW
P00407	p/2: Num. Pares Polos	0 a 16	4		RW
P00409	rs: Resistência	0,000 a 32,767	1,200		RW
P00414	Iq: Indutância Quadratura	0,00 a 327,67	7,09		RW
P00415	Id: Indutância Direta	0,00 a 327,67	5,98		RW
P00416	ke: Constante de Tensão	0,0 a 3276,7	51,2		RW
P00417	kt: Constante de Torque	0,000 a 32,767	0,718		RW
P00418	Jm: Inércia do Motor	0,000 a 32,767	0,497		RW
P00421	Jl: Inércia da Carga	0,00 a 327,67	0		RW
P00422	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00423	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00424	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00426	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00427	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00428	Reservado	Reservado	Reserv.		
P00490	Carrega Posição Absoluta	0 e 1	0		RW
P00492	Fração de Volta ref. Usuário	-16383 a 16383	0		RW
P00493	Número Voltas ref. Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P00500	Modo de Contagem: Contador Padrão	0 = Desabilitado 1 = Quadratura 2 = Pulso e Direção 3 = Pulso A+ / Pulso B- 4 = Pulso A+	0		RW
P00502	Carrega Valor no Contador	0 e 1	0		RW
P00503	Valor do Contador (Parte Low)	0 a 65535	0		RW
P00504	Valor do Contador (Parte High)	0 a 65535	0		RW
P00506	Número de Pulsos/Volta do Contador	1 a 65535	1024		RW
P00507	Filtro Velocidade do Contador	1 a 4000	500		RW
P00508	Cálculo da Velocidade do Contador	0,1 a 100,0	1,0		RW
P00510	Modo Contagem Cont 1	0 = Desabilitado 1 = Quadratura 2 = Pulso e Direção 3 = Pulso A+ / Pulso B-	0		RW, AC
P00511	Opções Pulso Nulo 1	0 = Desabilitado 1 = Reseta Contador 2 = Armazena Cont 1 Borda Subida Z1 3 = Armazena Cont 1 Borda Descida Z1 4 = Armazena Cont 2 Borda Subida Z1 5 = Armazena Cont 2 Borda Descida Z1	0		RW, AC
P00512	Carrega Valor Contador 1	0 e 1	0		RW, AC
P00513	Valor do Contador 1 (Low)	0 a 65535	0		RW, AC
P00514	Valor do Contador 1 (High)	0 a 65535	0		RW, AC
P00516	Nº Pulsos/Volta Contador 1	1 a 65535	1024		RW, AC
P00517	Filtro Velocidade do Contador 1	1 a 4000	500		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00518	Cálculo da Velocidade do Contador 1	0,1 a 100,00	1,0		RW, AC
P00519	Habilita Erro EEN1	0 = Desabilitado 1 = Gera Alarme 2 = Gera Falha	0		RW, AC
P00520	Modo Contagem Cont 2	0 = Desabilitado 1 = Quadratura 2 = Pulso e Direção 3 = Pulso A+ / Pulso B-	0		RW, AC
P00521	Opções Pulso Nulo 2	0 = Desabilitado 1 = Reseta Contador 2 = Armazena cont 2 Borda Subida Z2 3 = Armazena cont 2 Borda Descida Z2 4 = Armazena cont 1 Borda Subida Z2 5 = Armazena cont 1 Borda Descida Z2	0		RW, AC
P00522	Carrega Valor Contador 2	0 e 1	0		RW, AC
P00523	Valor do Contador 2 (Low)	0 a 65535	0		RW, AC
P00524	Valor do Contador 2 (High)	0 a 65535	0		RW, AC
P00526	Nº Pulsos/Volta Contador 2	1 a 65535	1024		RW, AC
P00527	Filtro Velocidade do Contador 2	1 a 4000	500		RW, AC
P00528	Cálculo da Velocidade do Contador	0,1 a 100,0	1,0		RW, AC
P00529	Habilita Erro EEN2	0 = Desabilitado 1 = Gera Alarme 2 = Gera Falha	0		RW, AC
P00531	Função Stop: Nível ou Borda	0 = Acionamento da Stop por Nível 1 = Acionamento da Stop por Borda	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00550	Fonte do Trigger 1	0 = Desabilitado 1 = Entrada analógica 1 2 = Entrada analógica 2 3 a 5 = Reservado 6 = Velocidade 7 = Número de voltas (posição mecânica) 8 = Fração de voltas (posição mecânica) 9 = Posição elétrica do Rotor 10 = Iq 11 = Id 12 = Vq 13 = Vd 14 = Reservado 15 = Iv 16 = Iw 17 = Vu 18 = Vv 19 = Vw 20 = Tensão do barramento CC 21 = Reservado 22 = Referência de Iq 23 = Referência de Id 24 = Referência de velocidade 25 a 26 = Reservado 27 = Referência de Jerke - Eixo Real 28 = Referência de aceleração - Eixo real 29 = Referência de velocidade - Eixo real 30 = Referência de posição (número de volta) - Eixo real 31 = Referência de posição (fração de volta) - Eixo real 32 = Erro de lag 33 = Reservado 34 = Referência de Jerke - Eixo Virtual 35 = Referência de aceleração - Eixo virtual 36 = Referência de velocidade - Eixo virtual 37 = Referência de posição (número de volta) - Eixo virtual 38 = Referência de posição (fração de volta) - Eixo virtual 39 = Contador rápido padrão 40 = Contador rápido 1 41 = Contador rápido 2 42 = Velocidade do contador rápido padrão 43 = Velocidade do contador rápido 1 44 = Velocidade do contador rápido 2 45 = Reservado 46 = Palavra de Status do Drive 47 a 48 = Reservado	0		RW
P00551	Valor do Trigger 1	-32768 a 32767	0		RW
P00552	Condição do Trigger 1	0 = Maior ou Igual ao Valor Referência 1 = Menor ou Igual ao Valor Referência	0		RW
P00553	Fonte do Trigger 2	Ver Opções em P00550	0		RW
P00554	Valor do Trigger 2	-32768 a 32767	0		RW
P00555	Condição do Trigger 2	0 = Maior ou Igual ao Valor Referência 1 = Menor ou Igual ao Valor Referência	0		RW
P00556	Fonte do Trigger 3 (trigger via parâmetro)	0 = Desabilitado 1 a 1049 = Parâmetro Escolhido	0		RW
P00557	Valor do Trigger 3	-32768 a 32767	0		RW
P00558	Condição do Trigger 3	0 = Maior ou Igual ao Valor Referência 1 = Menor ou Igual ao Valor Referência	0		RW
P00559	Pré-trigger	0 a 100	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00560	Lógica entre os Triggers	0 = Lógica OR 1 = Lógica AND	0		RW
P00561	CH1- Função Trace	0 = Desabilitado 1 = Entrada analógica 1 2 = Entrada analógica 2 3 a 5 = Reservado 6 = Velocidade 7 = Velocidade filtrada 8 = Posição Mecânica 9 = Posição elétrica 10 = Iq (corrente de torque) 11 = Id 12 = Vq 13 = Vd 14 = Reservado 15 = Iv 16 = Iw 17 = Vu 18 = Vv 19 = Vw 20 = V link CC 21 = Reservado 22 = Referência de Iq (corrente de torque) 23 = Referência de Id 24 = Referência de velocidade 25 = Feedforward de Iq 26 = Reservado 27 = Ref. Jerke (Real) 28 = Ref. Acel. (Real) 29 = Ref. Veloc. (Real) 30 = Ref. Posição (Real) 31 = Reservado 32 = Erro de Lag 33 = Reservado 34 = Ref. Jerke (Virtual) 35 = Ref. Acel. (Virtual) 36 = Ref. Veloc. (Virtual) 37 = Ref. Posição (Virtual) 38 = Reservado 39 = Valor do contador rápido padrão 40 = Valor do contador rápido 1 41 = Valor do contador rápido 2 42 = Velocidade do contador rápido padrão 43 = Velocidade do contador rápido 1 44 = Velocidade do contador rápido 2 45 = Velocidade do Resolver 46 = Palavra de Status 47 a 50 = Reservado	0		RW
P00562	CH2- Função Trace	Ver Opções em P00561	0		RW
P00563	CH3- Função Trace	Ver Opções em P00561	0		RW
P00564	CH4- Função Trace	Ver Opções em P00561	0		RW
P00565	CH5- Função Trace	Ver Opções em P00561	0		RW
P00566	CH6- Função Trace (Pars)	0 = Desabilitado 1 a 1249 = Parâmetro Escolhido	0		RW
P00568	Força Trigger	0 = Não Muda 1 = Triga o Sinal	0		RW
P00569	Período de Amostragem	1 a 1000	1		RW
P00571	Inicia Função Trace	0 = Não Muda 1 = Inicializa Trace	0		RW
P00576	Estado da Função Trace	0 = Desabilitado 1 = Esperando 2 = Ocorreu Trigger 3 = Concluído	0		RO
P00577	Indicação do Tempo Total do Trace	0,000 a 32,767	0		RO
P00580	Aciona Autoajuste	0 e 1	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00582	Sentido de Giro do Autoajuste	0 = Não Gira 1 = Gira Sentido Horário (de frente) 2 = Gira Sentido Anti-horário	1		RW
P00650	Endereço Serial 1 do Servo - RS-232	1 a 247	1		RW, AC
P00652	Bit Rate Serial 1 - RS-232	0 = 4800 bits/s 1 = 9600 bits/s 2 = 14400 bits/s 3 = 19200 bits/s 4 = 24000 bits/s 5 = 28800 bits/s 6 = 33600 bits/s 7 = 38400 bits/s 8 = 43200 bits/s 9 = 48000 bits/s 10 = 52800 bits/s 11 = 57600 bits/s	1		RW, AC
P00653	Bits de Dados, Paridade, Stop bit Serial 1 - RS-232	0 = 8 bits, s/Parid., 1 Stop bit 1 = 8 bits, Parid. Par, 1 Stop bit 2 = 8 bits, Parid. Impar, 1 Stop bit 3 = 8 bits, s/Parid., 2 Stop bit 4 = 8 bits, Parid.Par, 2 Stop bit 5 = 8 bits, Parid. Impar, 2 Stop bit 6 = 7 bits, s/Parid., 1 Stop bit 7 = 7 bits, Parid. Par, 1 Stop bit 8 = 7 bits, Parid. Impar, 1 Stop bit 9 = 7 bits, s/Parid., 2 Stop bit 10 = 7 bits, Parid. Par, 2 Stop bit 11 = 7 bits, Parid. Impar, 2 Stop bit	3		RW, AC
P00654	Seleciona Protocolo Serial 1 - RS-232	0 = WEGBus 1 = WegTP 2 = ModBus	2		RW, AC
P00656	Endereço Serial 2 do Servo - RS-485	1 a 247	1		RW, AC
P00658	Bit Rate Serial 2 - RS-485	Ver Opções em P00652	1		RW, AC
P00659	Bits de Dados, Paridade, Stop bit Serial 2 - RS-485	Ver Opções em P00653	3		RW, AC
P00660	Seleciona Protocolo Serial 2 - RS-485	0 = WEGBus 1 = WegTP 2 = ModBus	2		RW, AC
P00662	Ação para Erro de Comunicação	0 = Gera Alarme 1 = Gera Falha 2 = Gera Alarme + Aciona STOP 3 = Gera Alarme + Desabilita o Servoconversor	0		RW
P00663	Tempo para Timeout na Recepção de Telegramas	0,0 a 999,9	0,0		RW, AC
P00664	Salva Parâmetros em Memória não Volátil	0 = Não salva 1 = Salva Parâmetros	1		RW
P00667	Remapeamento do Acesso Serial aos Parâmetros	0 = Lê e Escreve em Parâmetros 1 = Lê e Escreve em Marcadores	0		RW
P00700	Protocolo CAN	0 = Desabilitado 1 = CANopen 2 = DeviceNet 3 = CAN especial1	2		RW
P00701	Endereço CAN	0 a 127	63		RW
P00702	Taxa de Comunicação	0 = 1 Mbit/s 1 = 800 Kbit/s 2 = 500 Kbit/s 3 = 250 Kbit/s 4 = 125 Kbit/s 5 = 100 Kbit/s 6 = 50 Kbit/s	0		RW
P00703	Reset de Bus Off	0 = Manual 1 = Automático	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00704	Tipo de Follow	0 = Desabilitado 1 = Mestre Follow Real 2 = Mestre Follow Virtual 3 = Escravo Follow	0		RW
P00705	COB ID Follow	385 a 511	385		RW
P00706	Período Follow	0,2 a 5,0	0,2		RW
P00710	Instâncias I/O Dnet	0 a 15	0		RW
P00711	Leitura DeviceNet #3	0 a 1249	0		RW
P00712	Leitura DeviceNet #4	0 a 1249	0		RW
P00713	Leitura DeviceNet #5	0 a 1249	0		RW
P00714	Leitura DeviceNet #6	0 a 1249	0		RW
P00715	Leitura DeviceNet #7	0 a 1249	0		RW
P00716	Leitura DeviceNet #8	0 a 1249	0		RW
P00717	Leitura DeviceNet #9	0 a 1249	0		RW
P00718	Leitura DeviceNet #10	0 a 1249	0		RW
P00719	Leitura DeviceNet #11	0 a 1249	0		RW
P00720	Leitura DeviceNet #12	0 a 1249	0		RW
P00721	Leitura DeviceNet #13	0 a 1249	0		RW
P00722	Leitura DeviceNet #14	0 a 1249	0		RW
P00723	Escrita DeviceNet #3	0 a 1249	0		RW
P00724	Escrita DeviceNet #4	0 a 1249	0		RW
P00725	Escrita DeviceNet #5	0 a 1249	0		RW
P00726	Escrita DeviceNet #6	0 a 1249	0		RW
P00727	Escrita DeviceNet #7	0 a 1249	0		RW
P00728	Escrita DeviceNet #8	0 a 1249	0		RW
P00729	Escrita DeviceNet #9	0 a 1249	0		RW
P00730	Escrita DeviceNet #10	0 a 1249	0		RW
P00731	Escrita DeviceNet #11	0 a 1249	0		RW
P00732	Escrita DeviceNet #12	0 a 1249	0		RW
P00733	Escrita DeviceNet #13	0 a 1249	0		RW
P00734	Escrita DeviceNet #14	0 a 1249	0		RW
P00735	Palavra de Controle Fabricação	0 a 65535	0		RW
P00736	Palavra de Estado Fabricação	0 a 65535	0		RW
P00740	Estado Com. Profibus	0 = Desabilitado 1 = Erro Acesso 2 = Offline 3 = Erro Config. 4 = Erro Parâm. 5 = Modo Clear 6 = Online	0		RO, AC
P00741	Perfil Dados Profibus	0 = PROFIdrive 1 = Fabricante	1		RW, AC
P00742	Leitura Profibus #5	0 a 1249	0		RW, AC
P00743	Leitura Profibus #6	0 a 1249	0		RW, AC
P00744	Leitura Profibus #7	0 a 1249	0		RW, AC
P00745	Leitura Profibus #8	0 a 1249	0		RW, AC
P00746	Leitura Profibus #9	0 a 1249	0		RW, AC
P00747	Leitura Profibus #10	0 a 1249	0		RW, AC
P00748	Leitura Profibus #11	0 a 1249	0		RW, AC
P00749	Leitura Profibus #12	0 a 1249	0		RW, AC
P00750	Leitura Profibus #13	0 a 1249	0		RW, AC
P00751	Leitura Profibus #14	0 a 1249	0		RW, AC

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00752	Leitura Profibus #15	0 a 1249	0		RW, AC
P00753	Leitura Profibus #16	0 a 1249	0		RW, AC
P00754	Escrita Profibus #5	0 a 1249	0		RW, AC
P00755	Escrita Profibus #6	0 a 1249	0		RW, AC
P00756	Escrita Profibus #7	0 a 1249	0		RW, AC
P00757	Escrita Profibus #8	0 a 1249	0		RW, AC
P00758	Escrita Profibus #9	0 a 1249	0		RW, AC
P00759	Escrita Profibus #10	0 a 1249	0		RW, AC
P00760	Escrita Profibus #11	0 a 1249	0		RW, AC
P00761	Escrita Profibus #12	0 a 1249	0		RW, AC
P00762	Escrita Profibus #13	0 a 1249	0		RW, AC
P00763	Escrita Profibus #14	0 a 1249	0		RW, AC
P00764	Escrita Profibus #15	0 a 1249	0		RW, AC
P00765	Escrita Profibus #16	0 a 1249	0		RW, AC
P00800	Identificação do Módulo Ethernet	0 a 3			RO, AC
P00801	Estado da Comunicação Ethernet	0 a 8			RO, AC
P00803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 a 4	0		RW, AC
P00806	Watchdog Modbus Ethernet	0,0 a 65,5	0		RW, AC
P00810	Configuração do Endereço de IP	0 a 1	1		RW, AC
P00811	Endereço IP 1	0 a 255	192		RW, AC
P00812	Endereço IP 2	0 a 255	168		RW, AC
P00813	Endereço IP 3	0 a 255	0		RW, AC
P00814	Endereço IP 4	0 a 255	10		RW, AC
P00815	CIDR SUB-REDE	1 a 31	24		RW, AC
P00816	Gateway 1	0 a 255	0		RW, AC
P00817	Gateway 2	0 a 255	0		RW, AC
P00818	Gateway 3	0 a 255	0		RW, AC
P00819	Gateway 4	0 a 255	0		RW, AC
P00820	Leitura Ethernet #5	0 a 9999	0		RW, AC
P00821	Leitura Ethernet #6	0 a 9999	0		RW, AC
P00822	Leitura Ethernet #7	0 a 9999	0		RW, AC
P00823	Leitura Ethernet #8	0 a 9999	0		RW, AC
P00824	Leitura Ethernet #9	0 a 9999	0		RW, AC
P00825	Leitura Ethernet #10	0 a 9999	0		RW, AC
P00826	Leitura Ethernet #11	0 a 9999	0		RW, AC
P00827	Leitura Ethernet #12	0 a 9999	0		RW, AC
P00828	Leitura Ethernet #13	0 a 9999	0		RW, AC
P00829	Leitura Ethernet #14	0 a 9999	0		RW, AC
P00830	Leitura Ethernet #15	0 a 9999	0		RW, AC
P00831	Leitura Ethernet #16	0 a 9999	0		RW, AC
P00835	Escrita Ethernet #5	0 a 9999	0		RW, AC
P00836	Escrita Ethernet #6	0 a 9999	0		RW, AC
P00837	Escrita Ethernet #7	0 a 9999	0		RW, AC
P00838	Escrita Ethernet #8	0 a 9999	0		RW, AC
P00839	Escrita Ethernet #9	0 a 9999	0		RW, AC
P00840	Escrita Ethernet #10	0 a 9999	0		RW, AC
P00841	Escrita Ethernet #11	0 a 9999	0		RW, AC
P00842	Escrita Ethernet #12	0 a 9999	0		RW, AC

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00843	Escrita Ethernet #13	0 a 9999	0		RW, AC
P00844	Escrita Ethernet #14	0 a 9999	0		RW, AC
P00845	Escrita Ethernet #15	0 a 9999	0		RW, AC
P00846	Escrita Ethernet #16	0 a 9999	0		RW, AC
P00849	Atualiza Configuração Ethernet	0 a 1	0		RW, AC
P00850	Revisão do Software EtherCAT	0 a 65535	0		RO, ECAT
P00851	Estado do Acessório EtherCAT	0 a 4	0		RO, ECAT
P00852	Estado do Link EtherCAT	0 a 65535	0		RO, ECAT
P00853	Estado do Escravo EtherCAT	0 a 8	0		RO, ECAT
P00854	Reservado	Reservado			ECAT
P00855	Configuração TxPDO do EtherCAT	0 a 65535	0		RO, ECAT
P00856	Número de Dados TxPDO do EtherCAT	0 a 32	0		RO, ECAT
P00857	Configuração RxPDO do EtherCAT	0 a 65535	0		RO, ECAT
P00858	Número de Dados RxPDO do EtherCAT	0 a 32	0		RO, ECAT
P00859	Atualização dos Dados EtherCAT	0 a 1000	0		RO, ECAT
P00918	Endereço Profibus	1 a 126	1		RW, AC
P00922	Sel. Teleg. Profibus	2 = Teleg. Padrão 1 3 = Telegrama 103 4 = Telegrama 104 5 = Telegrama 105 6 = Telegrama 106 7 = Telegrama 107 8 = Telegrama 108 9 = Telegrama 109 10 = Telegrama 110 11 = Telegrama 111 12 = Telegrama 112 13 = Telegrama 113 14 = Telegrama 114 15 = Telegrama 115 16 = Telegrama 116	2		RW, AC
P00944	Contador de Falhas	0 a 65535	0		RO, AC
P00947	Número da Falha	0 a 65535	0		RO, AC
P00963	Taxa Comunic. Profibus	0 = 9,6 kbit/s 1 = 19,2 kbit/s 2 = 93,75 kbit/s 3 = 187,5 kbit/s 4 = 500 kbit/s 5 = Não Detectada 6 = 1500 kbit/s 7 = 3000 kbit/s 8 = 6000 kbit/s 9 = 12000 kbit/s 10 = Reservado 11 = 45,45 kbit/s	0		RO, AC
P00964	Identificação Drive	0 a 65535	0		RO, AC
P00965	Identificação Perfil	0 a 65535	0		RO, AC
P00967	Palavra de Controle 1 PROFIdrive	Bit 0 = ON/OFF Bit 1 = Coast Stop Bit 2 = Quick Stop Bit 3 = Enable Operation Bit 4 = Enable Ramp Bit 5 = Reservado Bit 6 = Enable Setpoint Bit 7 = Fault Acknowledge Bit 8 = Jog 1 ON Bit 9 = Reservado Bit 10 = Control By PLC Bit 11 a 15 = Reservado	0		RW, AC

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P00968	Palavra de Status 1 PROFIdrive	Bit 0 = Ready To Switch On Bit 1 = Ready To Operate Bit 2 = Operation Enabled Bit 3 = Fault Present Bit 4 = Coast Stop Not Activated Bit 5 = Quick Stop Not Activated Bit 6 = Switching On Inhibited Bit 7 = Warning Present Bit 8 = Reservado Bit 9 = Control Requested Bit 10 a 15 = Reservado	0		RO, AC
P01000	Estado da PLC	0 = Sem Programa 1 = Salvando Prog. 2 = Copy Mem. Card 3 = Prog. Inválido 4 = Prog. Parado 5 = Prog. Rodando			RO
P01001	Tempo de Scan	0,0 a 6553,5			RO
P01003	Fração de Volta pela DI1	-16383 a 16383			RO
P01004	Número de Voltas pela DI1	-32768 a 32767			RO
P01007	Fração de Volta pela DI2	-16383 a 16383			RO
P01008	Número de Voltas pela DI2	-32768 a 32767			RO
P01011	Fração de Volta pela DI3	-16383 a 16383			RO
P01012	Número de Voltas pela DI3	-32768 a 32767			RO
P01014	Contador Low Armaz pela DI3	0 a 65535			RO
P01015	Contador High Armaz pela DI3	0 a 65535			RO
P01016	Contador Low Armaz pelo Pulso Nulo Z1	0 a 65535			RO
P01017	Contador High Armaz pelo Pulso Nulo Z1	0 a 65535			RO
P01018	Contador Low Armaz pelo Pulso Nulo Z2	0 a 65535			RO
P01019	Contador High Armaz pelo Pulso Nulo Z2	0 a 65535			RO
P01020	Comando da PLC	0 = Para Prog. 1 = Executa Prog.	1		PP
P01021	Período de Scan	0,5 a 200,0	5,0		PP
P01022	Watchdog PLC	0 a 5	0		PP
P01023	Tipo de Controle no Power-on	2 = Velocidade 3 = Posição	3		RW
P01024	Supervisão PLC	0 = Inativa 1 = Gera Alarme A00708 2 = Gera Falha F00709	0		PP
P01027	Zera Marcadores Ret.	0 = Desabilitado 1 = Zera Marcador	0		PP
P01028	Carrega Ladder	0 = Desabilitado 1 = Carrega Aplicativo 2 = Carrega Configuração dos Parâmetros 3 = Carrega Configuração CANopen	0		PP
P01031	Erro de Lag de Parada Máximo	0 a 16383	0		RW
P01032	Erro de Lag de Seguimento Máximo	0 a 16383	0		RW
P01050	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01051	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01052	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01053	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01054	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01055	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01056	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01057	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01058	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P01059	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01060	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01061	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01062	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01063	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01064	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01065	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01066	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01067	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01068	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01069	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01070	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01071	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01072	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01073	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01074	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01075	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01076	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01077	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01078	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01079	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01080	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01081	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01082	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01083	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01084	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01085	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01086	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01087	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01088	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01089	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01090	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01091	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01092	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01093	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01094	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01095	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01096	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01097	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01098	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01099	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01100	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01101	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01102	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01103	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01104	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01105	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01106	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P01107	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01108	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01109	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01110	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01111	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01112	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01113	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01114	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01115	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01116	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01117	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01118	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01119	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01120	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01121	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01122	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01123	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01124	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01125	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01126	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01127	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01128	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01129	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01130	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01131	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01132	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01133	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01134	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01135	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01136	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01137	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01138	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01139	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01140	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01141	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01142	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01143	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01144	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01145	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01146	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01147	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01148	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01149	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01150	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01151	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01152	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01153	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01154	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P01155	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01156	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01157	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01158	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01159	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01160	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01161	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01162	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01163	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01164	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01165	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01166	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01167	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01168	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01169	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01170	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01171	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01172	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01173	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01174	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01175	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01176	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01177	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01178	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01179	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01180	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01181	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01182	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01183	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01184	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01185	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01186	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01187	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01188	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01189	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01190	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01191	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01192	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01193	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01194	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01195	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01196	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01197	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01198	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01199	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01200	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01201	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01202	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW



Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.
P01203	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01204	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01205	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01206	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01207	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01208	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01209	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01210	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01211	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01212	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01213	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01214	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01215	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01216	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01217	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01218	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01219	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01220	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01221	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01222	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01223	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01224	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01225	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01226	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01227	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01228	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01229	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01230	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01231	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01232	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01233	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01234	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01235	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01236	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01237	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01238	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01239	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01240	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01241	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01242	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01243	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01244	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01245	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01246	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01247	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01248	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW
P01249	Parâmetro do Usuário	-32768 a 32767	0		RW

Notas:

RO = Parâmetro somente leitura.

RW = Parâmetro de leitura/escrita.

PP = Pressione P para validar.

AC = Acessório.

ECAT - Acessório EtherCAT.

FALHAS E ALARMES

A estrutura de detecção de problemas no servoconversor está baseada na indicação de alarmes e falhas.

Na falha ocorrerá o bloqueio dos IGBTs e a parada do servomotor por inércia, além da indicação da falha no display e no led de falha. O alarme funciona como um aviso para o usuário de que condições críticas de funcionamento estão ocorrendo e que poderá ocasionar uma falha caso a situação não se modifique.

Quando ocorrer um alarme, esse será indicado na HMI e armazenado no parâmetro de alarme atual, bloqueando a ocorrência de novos alarmes até o momento em que a condição do alarme atual deixe de existir (mas não bloqueia a ocorrência de falhas).

A indicação das falhas tem um comportamento similar aos alarmes, com a diferença que para liberar a ocorrência de novas falhas é necessário resetar a falha existente.

Uma lista com o número dos alarmes e o número das falhas, juntamente com uma breve descrição e as possíveis causas para esses erros está apresentada na tabela 1.

Tabela 1: Descrição das falhas e alarmes e possíveis causas

Alarme/ Falha	Descrição	Possíveis Causas
A00004	Tensão da bateria fora do limite aceitável.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Bateria descarregada (nível baixo de tensão). ■ Bateria mal conectada.
A00015	Sobrecarga na saída (somente quando P00230 = 1), o drive entrou em limitação de corrente.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Carga no eixo muito alta. ■ Inércia elevada.
A00052	Alarme ao tentar ativar o bloco MC em Single Mode quando outro bloco já está em execução.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tentativa de executar bloco MC com Buffer Mode programado em SINGLE, quando outro bloco MC já está sendo executado.
A00078	Erro no comando para executar novo movimento.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Falha interna.
A00101	Sinal da fração de volta incompatível com o sinal do número de voltas.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Valor positivo no número de voltas (P00513, P00128 ou P00130) e negativo na fração de voltas do usuário correspondente (P00512, P00127 ou P00129) ou vice-versa.
A00104	Erro na leitura da EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito na memória não volátil. ■ Erro interno na comunicação com a EEPROM.
A00105	Erro na escrita da EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito na memória não volátil. ■ Erro interno na comunicação com a EEPROM.
A00107	Estouro da pilha que armazena os parâmetros a serem gravados na EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito na memória não volátil. ■ Erro interno na comunicação com a EEPROM.
A00120	Conflito de habilitação/deshabilitação do servoconversor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Mais de um dispositivo programado para habilitar ou desabilitar o servoconversor.
A00122	Tentativa de escrita em parâmetro de somente leitura.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tentativa de escrita em parâmetro de somente leitura.
A00124	Aviso que o motor está habilitado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tentativa de alteração de parâmetro que exige que o motor esteja desabilitado.
A00125	Parâmetro inexistente.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tentativa de acesso a algum parâmetro que não existe.
A00126	Valor fora dos limites.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tentativa de escrita de um valor fora do limite em algum parâmetro
A00127	Valor inicial do parâmetro fora dos limites.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro de leitura da EEPROM. ■ Valor armazenado incorretamente na EEPROM.
A00128	Watchdog da Serial.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ultrapassou o tempo para recepção de telegramas.
A00133	Interface CAN sem alimentação.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Algum protocolo que utiliza a interface CAN está habilitado, porém esta interface não está sendo alimentada.
A00134	Interface CAN: Bus Off.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Dispositivos conectados na rede CAN com taxas de comunicação diferentes. ■ Falta de resistores de terminação. ■ Curto circuito, mau contato ou fiação trocada entre os cabos de ligação. ■ Cabo muito longo para a taxa de transmissão selecionada. ■ Aterramento inadequado do dispositivo ou da malha.
A00135	Interface CAN: Erro de guarda do escravo.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro específico da comunicação CANopen. ■ Para mais informações consulte o manual da comunicação CANopen.

Alarme/ Falha	Descrição	Possíveis Causas
A00136	Alarme que indica que o mestre da rede DeviceNet está em modo Idle.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ajuste a chave que comanda o modo de operação do mestre para execução (Run) ou então o bit correspondente na palavra de configuração do software do mestre. Em caso de dúvidas, consulte a documentação do mestre em uso.
A00137	Alarme que indica que uma ou mais conexões I/O DeviceNet expiraram.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verificar o estado do mestre da rede. ■ Verificar instalação da rede, cabo rompido ou falha/mal contato nas conexões com a rede.
A00138	Interface Profibus DP em modo clear.	<ul style="list-style-type: none"> ■ O estado do mestre da rede não encontra-se em modo de execução (RUN).
A00139	Interface Profibus DP offline.	<ul style="list-style-type: none"> ■ O mestre da rede não está configurado. ■ Curto-circuito ou mau contato nos cabos de comunicação. ■ Cabos trocados ou invertidos. ■ Resistores de terminação com valores incorretos. ■ Instalação da rede incorreta.
A00140	Erro de acesso a Interface Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Módulo Profibus DP não está corretamente encaixado. ■ Erros de hardware decorrentes, por exemplo, do manuseio ou instalação incorreta do acessório podem causar este erro. Se possível realizar testes substituindo o acessório de comunicação.
A00141	Erro na entrada de encoder 1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Um dos sinais diferenciais da entrada de encoder 1 não está conectado.
A00142	Erro na entrada de encoder 2.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Um dos sinais diferenciais da entrada de encoder 2 não está conectado.
A00145	Erro no acesso à interface do acessório EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica erro na troca de dados entre o servoconversor SCA06 e o acessório EtherCAT.
A00146	Erro de comunicação durante a troca de dados de operação via EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica erro na comunicação entre o escravo e o mestre EtherCAT.
A00147 / F00047	Indica falha na comunicação entre o escravo e o controlador da rede.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verificar se o mestre da rede está configurado corretamente e operando normalmente. ■ Verificar curto-circuito ou mau contato nos cabos de comunicação. ■ Verificar a instalação da rede de maneira geral – passagem dos cabos, aterramento.
A00148 / F00048	Indica falha na troca dos dados entre o servoconversor SCA06 e o acessório Ethernet.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verificar se o acessório está conectado corretamente. ■ Conferir se a versão de firmware do equipamento suporta o acessório Ethernet. ■ Erros de hardware decorrentes, por exemplo, do manuseio ou instalação incorreta do acessório podem causar esse erro. Se possível realizar testes substituindo o acessório de comunicação.
A00150	Temperatura elevada no dissipador da potência.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Corrente de saída elevada. ■ Ventilador interno bloqueado ou defeituoso. ■ Temperatura ambiente ao redor do servoconversor muito alta. ■ Dissipador sujo ou obstruído.
A00152	Temperatura elevada do ar interno.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Temperatura ambiente elevada. ■ Ventilador interno bloqueado ou defeituoso. ■ Temperatura ambiente ao redor do servoconversor muito alta.
A00171	Sobrecarga no ventilador da potência.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sujeira ou corpo estranho causando diminuição da rotação do ventilador da potência.
A00172	Ventilador da potência travado ou com defeito.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sujeira ou corpo estranho causando parada do ventilador da potência.
A00174	Obstrução parcial do ventilador da eletrônica.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sujeira ou corpo estranho causando diminuição da rotação do ventilador.
A00175	Ventilador da eletrônica bloqueado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sujeira ou corpo estranho causando parada do ventilador.
A00210	Erro no acessório EAN1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito no circuito interno do acessório EAN1.
A00214	Falha no drive do simulador de encoder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Simulador de encoder não alimentado ou com alimentação fora da faixa especificada. ■ Sobrecarga ou curto-circuito na saída do simulador de encoder.
A00214	Falha no drive do simulador de encoder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Simulador de encoder não alimentado ou com alimentação fora da faixa especificada. ■ Sobrecarga ou curto-circuito na saída do simulador de encoder.
A00350	Erro de time out no CANespecial1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro de comunicação entre mestre e o SCA06 para o protocolo CAN especial 1.
A00708	Alarme que indica que o aplicativo do PLC não está rodando.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Aplicativo ladder inválido. ■ Sem aplicativo ladder. ■ Aplicativo da PLC foi parado e parâmetro de Supervisão PLC está programado para gerar alarme.

Alarme/ Falha	Descrição	Possíveis Causas
A00826	CRC do aplicativo ladder errado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito na memória flash interna. ■ Falha no download do aplicativo. ■ Aplicativo incompatível com firmware instalado.
A00830	Cartão de memória flash vazio.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cartão de memória flash sem nenhum backup ou aplicativo salvo.
A00834	Cartão de memória desconectado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausência do cartão de memória. ■ Falha no circuito interno do cartão. ■ Cartão de memória mal conectado.
A00950 a A00999	Alarme gerado pelo Ladder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Execução do bloco USERERR no Ladder.
A01088	Erro na comunicação da HMI.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro na comunicação interna com a HMI.
A01101	Atualização do projeto da FPGA. Requer reset do drive.	<ul style="list-style-type: none"> ■ O projeto da FPGA foi atualizado via USB.
A01102	Tentativa de atualização do projeto da FPGA com tensão do link CC alta.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Potência ligada ao tentar atualizar o projeto da FPGA.
F00001	Sobretensão no link CC.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tensão de alimentação alta. ■ Carga com inércia muito elevada. ■ Tempo de desaceleração muito pequeno. ■ Falta do resistor de frenagem.
F00002	Subtensão no link CC com drive habilitado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tensão de alimentação baixa. ■ Falta de fase na entrada. ■ Falha no circuito de pré-carga.
F00003	Fonte de 24 V com nível de tensão fora dos limites especificados (20 Vcc a 30 Vcc).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fonte de 24 V externa com tensão muito alta ou muito baixa. ■ Ripple excessivo na fonte, ultrapassando os limites especificados.
F00005	Sobrecarga no servomotor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Carga no eixo muito alta. ■ Inércia elevada.
F00006	Falha externa.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fiação nas entradas digitais (programadas para falha externa) aberta. ■ Ocorreu erro externo.
F00008	Perda da realimentação externa.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Encoder externo com problemas na conexão mecânica ou elétrica. ■ Parâmetros P00210 ou P00211 setados errados. ■ Parâmetro P00214 setado com valor baixo.
F00010	Falha na conexão do drive com o motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cabo do motor não conectado ou mal conectado. ■ Cabo ou conector do motor com defeito. ■ Motor com defeito.
F00011	Falta à terra.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Curto circuito para o terra em uma ou mais fases de saída. ■ Capacitância dos cabos do motor para o terra muito elevada, ocasionando picos de corrente na saída. ■ Falha na isolamento interna do motor.
F00025	Acessório em slot inapropriado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Acessório conectado em slot não destinado ao acessório.
F00027	Falta do cartão jumper.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausência do cartão jumper na potência. ■ Cartão mal conectado.
F00028	Watchdog da Serial.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ultrapassou o tempo de envio do telegrama.
F00032	Cabo de resolver desconectado ou sobretemperatura no servomotor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cabo do resolver com defeito, mal conectado ou não instalado. ■ Sobrecarga térmica no servomotor (excesso de carga, ciclo de trabalho inadequado, limite de corrente inadequado, etc.).
F00033	Interface CAN sem alimentação.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Algum protocolo que utiliza a interface CAN está habilitado, porém esta interface não está sendo alimentada.
F00034	Interface CAN: Bus off.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Dispositivos conectados na rede CAN com taxas de comunicação diferentes. ■ Falta de resistores de terminação. ■ Curto circuito, mau contato ou fiação trocada entre os cabos de ligação. ■ Cabo muito longo para a taxa de transmissão selecionada. ■ Aterramento inadequado do dispositivo ou da malha.
F00035	Interface CAN: Erro de guarda do escravo.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro específico da comunicação CANopen. ■ Para mais informações consulte o manual da comunicação CANopen.
F00036	Falha que indica que o mestre da rede DeviceNet está em modo Idle.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ajuste a chave que comanda o modo de operação do mestre para execução (Run) ou então o bit correspondente na palavra de configuração do software do mestre. Em caso de dúvidas, consulte a documentação do mestre em uso.
F00037	Falha que indica que uma ou mais conexões I/O DeviceNet expiraram.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verificar o estado do mestre da rede. ■ Verificar instalação da rede, cabo rompido ou falha/mal contato nas conexões com a rede.
F00038	Interface Profibus DP em modo clear.	<ul style="list-style-type: none"> ■ O estado do mestre da rede não encontra-se em modo de execução (RUN).

Alarme/ Falha	Descrição	Possíveis Causas
F00039	Interface Profibus DP offline.	<ul style="list-style-type: none"> ■ O mestre da rede não está configurado. ■ Curto-circuito ou mau contato nos cabos de comunicação. ■ Cabos trocados ou invertidos. ■ Resistores de terminação com valores errados. ■ Instalação da rede incorreta.
F00040	Erro de acesso à interface Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Módulo Profibus DP não está corretamente encaixado. ■ Erros de hardware decorrentes, por exemplo, do manuseio ou instalação incorreta do acessório podem causar este erro. Se possível realizar testes substituindo o acessório de comunicação.
F00041	Erro na Entrada de Encoder 1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Um dos sinais diferenciais da entrada de encoder 1 não está conectada.
F00042	Erro na Entrada de Encoder 2.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Um dos sinais diferenciais da entrada de encoder 2 não está conectada.
F00045	Erro no acesso à interface do acessório EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica falha na troca de dados entre o servoconversor SCA06 e o acessório EtherCAT.
F00046	Erro de comunicação durante a troca de dados de operação via EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica falha na comunicação entre o escravo e o mestre EtherCAT.
F00049	Erro de lag de parada maior que o máximo configurado em P01031 (verifica erro somente ao final do posicionamento).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Rampas programadas com valores que o motor não consegue seguir. ■ Ganho de posição e/ou velocidade baixos. ■ Tipo do motor programado incorretamente (P00385). ■ Relação Idinâmico/Inominal (P00136) muito baixa. ■ Mecânica travada.
F00050	Erro de lag de seguimento maior que o máximo configurado em P01032 (verifica erro durante toda a trajetória).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Rampas programadas com valores que o motor não consegue seguir. ■ Ganho de posição e/ou velocidade baixos. ■ Tipo do motor programado incorretamente (P00385). ■ Relação Idinâmico/Inominal (P00136) muito baixa. ■ Mecânica travada.
F00058	Falta de referência do mestre.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Mestre do sincronismo desativado. ■ Interrupção na recepção da referência do mestre.
F00070	Falha de sobrecorrente na saída detectado por hardware.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Curto circuito entre fases do motor. ■ Defeito no servoconversor. ■ Sobrecorrente no servomotor devido a parametrização.
F00071	Falha de sobrecorrente na saída detectado por software.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Curto circuito entre fases do motor. ■ Defeito no servoconversor. ■ Sobrecorrente no servomotor devido à parametrização.
F00076	Resistor de frenagem inadequado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Valor inapropriado para o drive em uso (valor impróprio da resistência, potência ou energia do resistor). ■ Para mais detalhes, ver descrição do parâmetro P00154.
F00077	Sobrecarga no resistor de frenagem.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Valor inapropriado do resistor. ■ Rápida desaceleração. ■ Para mais detalhes, ver descrição do parâmetro P00155.
F00078	Erro no comando para executar movimento.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro interno no firmware. ■ Processador operando em uma condição anormal de funcionamento.
F00084	Falha na identificação de hardware.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito no circuito interno do cartão de controle.
F00151	Sobretensão no dissipador.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Corrente de saída elevada. ■ Ventilador interno bloqueado ou com defeito. ■ Temperatura ambiente ao redor do servoconversor muito alta. ■ Dissipador sujo ou obstruído.
F00153	Sobretensão do ar interno.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Temperatura ambiente alta. ■ Ventilador interno bloqueado ou com defeito. ■ Temperatura ambiente ao redor do servoconversor muito alta.
F00160	Falha na função de segurança STO.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito no cartão opcional SSC. ■ Ausência de um dos sinais de segurança.
F00212	Corrente menor que 3,5 mA (se utilizado o acessório EAN1 e selecionado a opção P00239 = 1).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausência do sinal de corrente, ocasionado provavelmente por fio partido.
F00250	Erro de time out no CANespecial1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro de comunicação entre mestre e o SCA06 para o protocolo CAN especial 1.
F00709	Falha que indica que o aplicativo do PLC não está rodando.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Aplicativo ladder inválido. ■ Sem aplicativo ladder. ■ Aplicativo da PLC foi parado e parâmetro de Supervisão PLC está programado para gerar falha.
F00824	Erro de escrita no cartão de memória flash.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cartão de memória mal conectado. ■ Defeito interno no cartão de memória.
F00825	Erro de escrita na memória flash interna.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito interno no cartão de controle.

Alarme/ Falha	Descrição	Possíveis Causas
F00827	Erro no CRC do cartão de memória.	<ul style="list-style-type: none"> Arquivo contido no cartão de memória flash não compatível ou corrompido.
F00829	Aplicativo excedeu tempo de execução programado.	<ul style="list-style-type: none"> Tempo de execução do aplicativo está maior que o tempo programado no parâmetro P01021.
F00950 a F00999	Falha gerada pelo bloco do Ladder.	<ul style="list-style-type: none"> Execução do bloco USERERR no Ladder.
F01100	Falha interna de inicialização.	<ul style="list-style-type: none"> Defeito no circuito interno do cartão de controle. Substituir o Drive
F01105	Defeito do circuito interno do cartão de controle.	<ul style="list-style-type: none"> Defeito no circuito interno do cartão de controle.
F01110	Erro interno no firmware.	<ul style="list-style-type: none"> Processador operando em uma condição anormal de funcionamento. Substituir o Drive.
F01112	Erro no CRC do firmware, calculado no Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Arquivo de firmware corrompido. Problema na memória flash do processador.
F01113	Erro de identificação do firmware, calculado no Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Arquivo de firmware corrompido. Problema na memória flash do processador.
F01114	Erro no tamanho do firmware, calculado no Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> Arquivo de firmware corrompido. Problema na memória flash do processador.
F01115	Esperando download do firmware.	<ul style="list-style-type: none"> Processo de atualização de firmware interrompido.
F01120	Falha na escrita da memória das variáveis retentivas.	<ul style="list-style-type: none"> Defeito no servoconversor.
F01202	Sobretensão do encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Motor ou ambiente do motor muito quente.
F01205	Sinais do encoder do motor não conectados.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Defeito no cabo do encoder do motor.
F01207	Valor inválido lido do encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Defeito no cabo do encoder do motor. Defeito no encoder do motor.
F01210	Acessório EES1 não conectado.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Acessório EES1 não conectado ou com defeito.
F01218	Falha na leitura/escrita na memória do encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Defeito no encoder do motor.
F01220	Falha no encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Defeito no encoder do motor.
F01221	Falha na comunicação com o encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Defeito no cabo do encoder do motor. Defeito no encoder do motor. Defeito no acessório EES1.
F01224	Timeout de leitura/escrita no encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Defeito no cabo do encoder do motor. Defeito no encoder do motor. Defeito no acessório EES1.
F01232	Sobretensão do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. Sobrecarga no Motor ou ambiente do motor muito quente.
F01245	Acessório EES2 não conectado.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder EnDat. Acessório EES2 não conectado ou com defeito.
F01246	Falha no encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder EnDat. Defeito no encoder do motor. Defeito no acessório EES2.
F01247	Falha no encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder EnDat. Defeito no encoder do motor. Defeito no acessório EES2.

