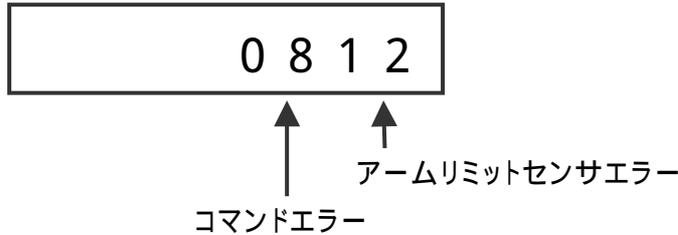


トラブルシューティング

エラーが発生した場合の対処。 “*1”エラー (*には軸番号が入ります)

コントローラーLEDディスプレイに表示されるエラーを確認します。
エラーが有る場合
16進数2桁で最近のエラー4つ分を表示します。
表示の順番は一番左が最新のエラーで、順に履歴を表示します。

< 表示例 >



コントローラーLEDディスプレイに表示されたエラー内容を下記に従い
原因を取り除いて再運転してください。

“*1”エラー(脱調ストップ)が発生した場合

*1エラー発生
*に表示されている数字が軸番号です。(注1)
その軸の発生原因を取り除きます。

(注1) 1・・・アーム1軸(右) 2・・・旋回軸
3・・・アーム2軸(左) 4・・・Z軸 5・・・軸

エラー要因
:軸に負荷がかかった。
:コントローラー ロボット間のケーブル断線または接続不良。
:サーボデータの設定が適切でない。(SM/AM仕様の場合)
:急停止した。(EMG/REM入力により急停止した)
:エンコーダパルス指令へのノイズ混入。
:脱調設定値の変更。(一部のみ)
:コントローラー内ドライバー異常。
:モーター不良。

エラー原因を解消しエラーを解除してください。

