

トラブルシューティング

:エラーが発生した場合の対処。

“* 2”エラー

(*には軸番号が入ります)

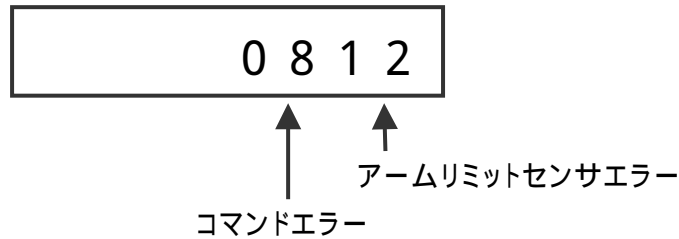
コントローラーLEDディスプレイに表示されるエラーを確認します。

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。

“* 2”エラー(リミットストップ)が発生した場合

* 2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
:各軸が動作中に移動限界(リミット)に達した。
: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。
:リミットセンサー線の断線、センサーの故障。
:ソフトリミット設定値の異常、変更。(アブソリュートタイプのみ)
:動作範囲外に現在のポジションがいる。
:原点位置の変更、再設定。(アブソリュートタイプのみ)

エラー原因を取り除きエラーを解除してください。

通信の場合

“RD”コマンドを実行し
エラーを解除します。

シーケンサの場合

シーケンサ“10H”で
エラーを解除します。

T-BOXの場合

CLRキーを押して
エラーを解除します。

エラーを解除後、通常運転を再開してください。
原点復帰の必要はありません。

再発する場合。
:コネクターを確認してください。
抜け、断線はないか？

異常はない。
:現在のポジションが動作範囲内にあるか？

抜けかけている、断線している。
電源を切ってコネクターを差し込んで下さい。
断線の場合はケーブルを交換してください。

動作範囲内
エラーがクリアできるか？

動作範囲外
:T-BOXの **ORG** ボタンで原点復帰してください。
:電源を切った後に手動で ORG 位置付近に動作して再度動作してください。
:アブソリュートタイプの場合、ソフトリミットを変更していないか？ 原点設定を変更していないか？

クリアできる。
動作するとエラーが発生する。

クリアできない。
:電源を切った後に手動で ORG 位置付近に動作して再度動作してください。
:アブソリュートタイプの場合、ソフトリミットを変更していないか？ 原点設定を変更していないか？

JEL サービス部門にご連絡ください。
その際、ロボットの製造番号(ロボット接続パネル付近に刻印)をご連絡してください。