

トラブルシューティング

エラーが発生した場合の対処。 **“* 4”エラー** (*****には軸番号が入ります)

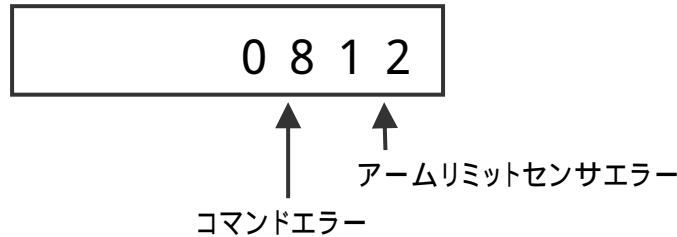
コントローラーLEDディスプレイに表示されるエラーを確認します。

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。

“* 4”エラー(停止中の位置ずれ)が発生した場合

* 4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
:各軸が停止中に外部から負荷がかかった。
: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。
:急停止した。
:エンコーダパルス指令へのノイズ混入。
:位置ずれ設定値の変更。(1部のみ)
:サーボデータの設定が適切でない。

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。
:軸は励磁しているか？
手で軽くロボットを押してください。

動かない(励磁している)場合
:回りに接触しているものはないか？
動作範囲を確認。

動く(励磁していない)場合
モーター線を確認してください。
ケーブルコネクタの外れ抜けの無いようロックをしてください。

接触していない。
:主電源を切って手動で動作できるか？
Z軸はブレーキ付きのため動きません。
1部 軸(走行軸)もブレーキあり。

接触している。
ティーチング BOX を使用して安全に取り外して復旧してください。

スムーズに動作する。
:ティーチングBOXでJOG動作はできるか？

手動で動作できない。
異物の噛み込みがないか軸周りを確認。
動作範囲内にあるか動作範囲を確認。
主電源を切っているか？ブレーカーを確認。
接触していないか？接触痕はないか？

JOG動作はできる。
スピード設定が変更されていませんか？
ドライバーの設定(ポリウム、スイッチ)が変更されていませんか？
サーボデータが変更されていませんか？
位置ずれ検出が変更されていませんか？

JOG動作ができない。
REM、I/Oなど外部からの停止指令が入力されていませんか？