Fehlermeldungen

Diese Seite listet die **Fehlermeldungen** des Epulse50-Servoreglers auf. Wenn ein Fehler auftritt, meldet der Antrieb die Meldung und deaktiviert die Leistungsstufe — der Motor erzeugt kein Drehmoment.

Alle Fehlermeldungen deaktivieren die Endstufe des Umrichters (der Motor hat kein Drehmoment). Alarme vom Typ R können vom Benutzer zurückgesetzt werden, Alarme vom Typ B sind Blockierer. Im letzteren Fall muss der Umrichter aus- und wieder eingeschaltet werden (C2-16, STEUERVERSORGUNG), um den Alarm zurückzusetzen.

CODICE	TIPO	DENOMINAZIONE	DESCRIZIONE
F00	B	Flash failure	Hw Fault FLASH memory parameters.
F01	R	Loaded default param.	User parameters reading fault.
F02	R	Loaded default protected	Factory parameters reading fault.
F03	-	riservato	riservato
F04	R	I^2t drive	Converter behavior when the maximum I^2t treshold is reached. P65 I2t settings: 0: Disable the converter once the threshold is reached 1: N.A. 2: When treshold is reached current is limited to In
F05	R	Overvoltage	DC-Link voltage has reached a dangerous limit.
F06	R	Undervoltage	DC-Link voltage goes under lower limit allowed.
F07	B	Power fail	Short circuit current on the output power stage.
F08	R	Heatsink temperature	Maximum allowed heatsink temperature is reached.
F09	R	Motor temperature	Maximum allowed motor windings temperature is reached.
F10	R	Regenerative resistance overload	Maximum load of regenerative resistence reached.
F11	R	Internal temperature	Maximum pcb temperature reached.
F12	R	Overcurrent regenerative circuit	N.A.
F13	R	Overvoltage 24V	N.A.
F14	R	-	N.A.
F15	-	-	N.A.
F16	R	Brake	Mechanical brake anomaly. Check break winding impedance and connection.
F17	R	-	N.A.
F18	R	-	N.A.
F19	R	Feedback	Feedback motor error.
F20	R	Feedback inizialization	Feedback initialization error.
F21	R	Curren over range	tCurrent exceeded the maximum allowed limit, decrease current Kp.
F22	-	reserved	N.A.
F23	-	reserved	N.A.
F24	-	reserved	N.A.
F25	-	reserved	N.A.
F26	R	Can Bus	Can communication interrupted.
F27	-	reserved	N.A.
F28	-	reserved	N.A.
F29	-	reserved	N.A.
F30	R	-	N.A.
F31	-	riservato	Non gestito

Lesen der Fehlertabelle

- Die Tabelle listet die Fehlercodes, den Alarmtyp (R = rücksetzbar, B = blockierend) sowie Ursache und Abhilfe auf. - **Alarme vom Typ R** können vom Benutzer quittiert und zurückgesetzt werden, nachdem die Ursache beseitigt wurde. - **Alarme vom Typ B** erfordern einen Netzzyklus (Ausschalten und Einschalten der Steuerversorgung) zum Zurücksetzen. - Entfernen Sie immer die Ursache, bevor Sie den Alarm zurücksetzen; ein wiederholter Alarm weist auf einen ungelösten Fehler hin.

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:epulse50_dc_servodrive:error_messages

Last update: **2026/09/12 14:01**