CANopen-Fehlercodes

Diese Seite listet die **CANopen-Fehlercodes** der Integriertlinearmotoren auf. Die Fehlercodes werden über das CANopen-Netzwerk gelesen und dienen zur Diagnose von Fehlern vom Master oder der Inbetriebnahmesoftware.

Der Fehlercodewert kann über die SDO-Adresse 0x603F gelesen werden.

Fehlerart	Fehlercode [hex]	Fehlerregister [hex]
OVERLOAD_I2T	0x3281	0x2081
SINCOS_OVERRANGE	0x3210	0x8010
MOTOR_OVERTEMP	0x4382	0x4282
DCLINK_OVERRRANGE	0x3210	0x3010
MOTOR_OVERCURRENT	0xFF07	0x2007
SAFE_TORQUE_OFF	0xFF0B	0x3010
MOTOR_PT600	0x7180	0x4080

So verwenden Sie die Fehlercodes

- Lesen Sie den Fehlercode an der SDO-Adresse **0x603F**. - Verwenden Sie das Fehlerregister, um die Fehlergruppe zu identifizieren. - Die Fehlerarten sind oben aufgeführt; verweisen Sie für die Ursache und Abhilfe jedes Fehlers auf die Fehlerseite. - Setzen Sie den Fehler zurück, nachdem Sie die Ursache beseitigt haben; einige Fehler erfordern einen Netzzyklus.

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

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

Last update: **2026/09/11 15:12**