Fehlerdiagnose und -reset

Die Diagnosewerte sind über das status word verfügbar - MODBUS-Register 4608 dez, 0x1200 hex.

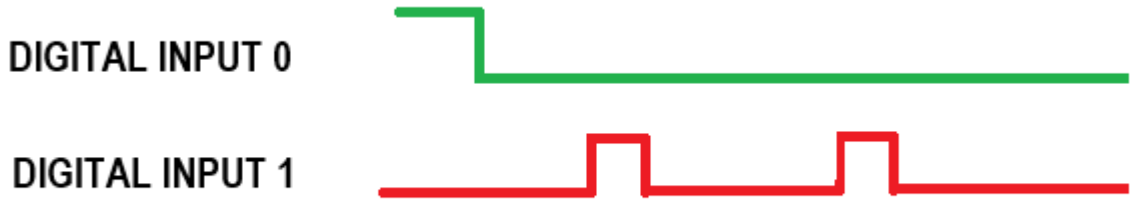
Fehlerliste

Fehlercode [DEZ]	Fehlercode [HEX]	Fehlerzustand	Beschreibung	So beheben
6	0x6	OVERLOAD_I2T	Motorüberlastung durch Effektivstrom	Beschleunigungsrate reduzieren oder Wartezeit zwischen den Bewegungsaufgaben erhöhen.
10	0xA	STORE_CONFIG_TO_FLASH_ERROR	Problem beim Speichern der Daten im Flash-Speicher	Versuchen Sie, das System mit einem Netzzyklus zurückzusetzen und erneut zu versuchen
13	0xD	SINCOS_OVERRANGE	Encoder-SIN/COS-Signal zu niedrig	Prüfen Sie das Encodersignal mit einem Oszilloskop, prüfen Sie die Kalibrierdaten im Expert-Fenster mit NILAB Starter. Parameter von 214 (dez) bis 217 (dez)
14	0xE	MOTOR_OVERTEMP	Motor & Antrieb Übertemperatur	Beschleunigungsrate reduzieren oder Wartezeit zwischen den Bewegungsaufgaben erhöhen. Prüfen Sie die Schwellentemperatur im NILAB Starter - Parameter 69 (dez)
15	0xF	MOTOR_OVERCURRENT	Überstrom der Leistungsstufe	–
16	0x10	MOTOR_DCLINK_OVERRRANGE	DC-Link-Überbereich	Prüfen Sie den Netzteilpegel oder die Stromfähigkeit Ihres Netzteils. Prüfen Sie den Schwellenwert in Parameter 4636 (dez)
17	0x11	MOTOR_PT600	Übertemperatur des Motor-Thermosensors	Beschleunigungsrate reduzieren oder Wartezeit zwischen den Bewegungsaufgaben erhöhen. Prüfen Sie die Schwellentemperatur im NILAB Starter - Parameter 182 (dez)
19	0x13	SAFE STOP	Der Motor erhält die Stromversorgung (24VDC) mit Enable und Trigger hoch (die beiden digitaleingänge auf hoch gesetzt)	Bitte, wenn der Motor die 24VDC-Stromversorgung erhält, müssen die beiden Eingänge niedrig sein (nicht aktiv)

20	0x14	SAFE TORQUE OFF (nur in EtherCAT-Version verfügbar)	Der Motor wurde mit den Safe-Torque-Off-Eingängen aktiviert, die nicht auf 24VDC gesetzt waren	Bitte verbinden Sie die Safety-Eingänge mit 24VDC
21	0x15	OUTPUT FAULT	Ein oder mehrere Digitalausgänge sind überlastet oder gegen Masse kurzgeschlossen.	Bitte entfernen Sie die Last oder den Kurzschluss

So setzen Sie den Fehler über digitale Eingänge zurück

Wenn ein Fehler auftritt, müssen Sie zum Zurücksetzen des Fehlers über den digitaleingang den Digitaleingang 1 verwenden. Der Fehler wird zurückgesetzt, wenn zwei Impulse auf Digitaleingang 1 - (Pin 9) auftreten. Der Digitaleingang 0 muss vor dem Senden der Rücksetzsequenz auf niedrig gesetzt werden (Motor deaktivieren). Die Rücksetzsequenz muss wie folgt sein:



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

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

Last update: **2026/09/13 18:27**