Codici di errore CANopen

Questa pagina elenca i **codici di errore CANopen** dei motori lineari integrati. I codici di errore vengono letti tramite la rete CANopen e sono usati per diagnosticare i guasti dal master o dal software di messa in servizio.

Il valore del codice di errore può essere letto usando l'indirizzo SDO = 0x603F.

Tipo di guasto	Codice di errore [hex]	Registro di errore [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

Come usare i codici di errore

- Leggi il codice di errore all'indirizzo SDO **0x603F**. - Usa il registro di errore per identificare il gruppo di guasto. - I tipi di guasto sono elencati sopra; fai riferimento alla pagina dei guasti per la causa e il rimedio di ogni guasto. - Azzera il guasto dopo aver rimosso la causa radice; alcuni guasti richiedono un ciclo di alimentazione.

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

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

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