Diagnosi guasti e reset

I valori diagnostici sono disponibili usando lo Status word - Registro MODBUS 4608 dec, 0x1200 hex.

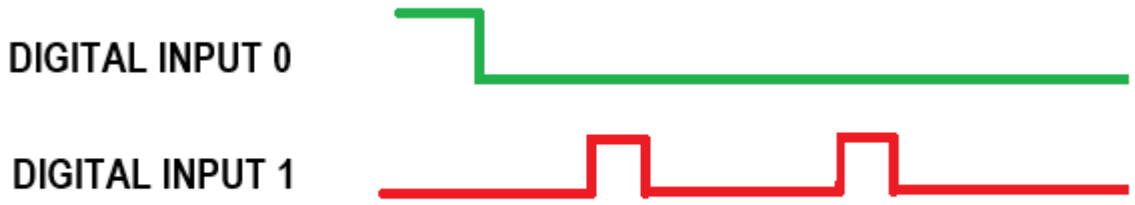
Elenco guasti

Codice guasto [DEC]	Codice guasto [HEX]	Stato guasto	Descrizione	Come risolvere
6	0x6	OVERLOAD_I2T	Sovraccarico motore dovuto a corrente RMS	Riduci il tasso di accelerazione o aumenta il tempo di attesa tra le attività di movimento.
10	0xA	STORE_CONFIG_TO_FLASH_ERROR	Problema nel memorizzare i dati nella memoria Flash	Prova a ripristinare il sistema usando un ciclo di alimentazione e riprova
13	0xD	SINCOS_OVERRANGE	Segnale encoder SIN/COS troppo basso	Controlla il segnale encoder usando l'oscilloscopio, controlla i dati di calibrazione nella finestra expert usando NILAB Starter. Parametri da 214 (dec) a 217 (dec)
14	0xE	MOTOR_OVERTEMP	Sovratemperatura motore & drive	Riduci il tasso di accelerazione o aumenta il tempo di attesa tra le attività di movimento. Controlla il livello di soglia temperatura dentro NILAB Starter - Parametro 69 (dec)
15	0xF	MOTOR_OVERCURRENT	Sovracorrente stadio di potenza	–
16	0x10	MOTOR_DCLINK_OVERRRANGE	Over range DC Link	Controlla il livello di alimentazione o la capacità di corrente del tuo alimentatore. Controlla il livello di soglia nel Parametro 4636 (dec)

17	0x11	MOTOR_PT600	Sovratemperatura sensore termico motore	Riduci il tasso di accelerazione o aumenta il tempo di attesa tra le attività di movimento. Controlla il livello di soglia temperatura dentro NILAB Starter - Parametro 182 (dec)
19	0x13	SAFE STOP	Il motore riceve l'alimentazione (24VDC) con enable e trigger alti (i due ingressi digitali impostati a alto)	Per favore, quando il motore riceve l'alimentazione 24VDC i due ingressi devono essere bassi (non attivi)
20	0x14	SAFE TORQUE OFF (solo disponibile nella versione EtherCAT)	Il motore era abilitato con gli ingressi safe torque off non impostati a 24VDC	Per favore collega gli ingressi di sicurezza a 24VDC
21	0x15	OUTPUT FAULT	Uno o più uscite digitali sono sovraccaricate o cortocircuitate a terra.	Per favore rimuovi il carico o il corto

Come azzerare il guasto usando gli ingressi digitali

Quando si verifica un guasto, per azzerare il guasto usando l'ingresso digitale devi usare l'Ingresso Digitale 1. Il guasto viene azzerato quando due impulsi su Ingresso Digitale 1 - (Pin 9). L'Ingresso Digitale 0 deve essere impostato a basso (motore disabilitato) prima di inviare la sequenza di reset. La sequenza di reset deve essere la seguente:



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

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

Last update: **2026/09/11 15:55**