

MELSERVO MR-J4 SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU ve AÇIKLAMALARI



SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarmları düzeltme yolları

ÖNEMLİ



- Herhangi bir alarm durumunda, alarmin nedeni ortadan kaldırılmalıdır, yeniden çalışmaya başlamadan önce güvenlik sağlanıp alarm durumu ortadan kaldırılmalıdır. Aksi takdirde, hasar oluşabilir.
- Eğer [AL. 25 Mutlak pozisyon silindi] oluşursa, daima home (başlangıç) pozisyonu ayarı tekrar yapılmalıdır. Aksi takdirde, makine istem dışı çalışabilir.
- Alarm durumu oluştuğunda, derhal servo sürücü Servo-off konumuna getirilmeli ve ana devrenin elektrik beslemesi kesilmelidir.

Aşağıdaki alarm durumlarından biri söz konusu olduğunda, makineye çalış bilgisi hemen verilmemelidir. Böyle bir durumda servo sürücü ve servo motor arızalanabilir. Alarmin nedeni ortadan kaldırılmalı ve yeniden çalıştırılmadan, 30 dakika süre ile sistemin soğuması sağlanmalıdır.

- [AL. 30 Regeneratif hata]
- [AL. 45 Ana devre aygıtı aşırı ısınma]
- [AL. 46 Servo motor aşırı ısınma]
- [AL. 50 Aşırı yük 1]
- [AL. 51 Aşırı yük 2]
- [AL. 37 Parametre hatası] alarm geçmişine kaydedilmez

Bu bölümdeki açıklamalar uyarınca alarmin nedeni ortadan kaldırılmalıdır. Alarmin nedenini saptamak için, MR Configurator2 kullanılabilir.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 10		Adı: Düşük voltaj					
Alarmın içeriği		- Kontrol devresi güç kaynağının voltajı düşüktür. - Ana devre güç kaynağının voltajı düşüktür.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
10.1	Kontrol devresi güç kaynağında voltaj düşmesi	(1)	Kontrol devresi güç kaynağının bağlantısı hatalıdır.	Kontrol devresi güç kaynağının bağlantısını kontrol ediniz.	Hatalıdır.	Doğru olarak bağlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Hatalı değildir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Kontrol devresi güç kaynağının voltajı düşüktür.	Kontrol devresi güç kaynağının voltajı öngörülen değerden daha düşüktür. 200 V sınıf: 160 V AC 400 V sınıf: 280 V AC 100 V sınıf: 83 V AC 24 V DC giriş: 17 V DC	Voltaj öngörülen değerde veya daha düşüktür.	Kontrol devresi güç kaynağının voltajını yeniden kontrol ediniz.	
					Voltaj öngörülen değerden daha yüksektir.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Güç kaynağının dahili kontrol devresi durmadan önce sisteme yeniden güç verilmiştir.	Güç verme metodunda bir sorun olup olmadığını kontrol ediniz.	Bir sorun vardır.	Gücü, servo sürücünün LED göstergesi söndükten sonra veriniz.	
					Bir sorun yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Belirlenen süreden daha uzun bir süre elektrik kesintisi olmuştur. [Pr. PA20] " _ 0 _ " olduğunda, süre 60 ms olacaktır. [Pr. PA20] " _ 1 _ " olduğunda, süre [Pr. PF25]'te ayarlanan değer kadar olacaktır. [Pr. PX25] is " _ 0 _ " olduğunda ve J3 uzatma fonksiyonu kullanıldığında süre 60 ms olacaktır. [Pr. PX25] " _ 1 _ " olduğunda, [Pr. PX28]'e ayarlanan süre kadar olacaktır. MR-J4-03A6 (-RJ) veya MRJ4W2 - 0303B6'da 15 ms veya daha uzun bir süre elektrik kesintisi olmuştur.	Güç kaynağında bir sorun olup olmadığını kontrol ediniz.	Bir sorun vardır.	Gücü yeniden kontrol ediniz.	
					Bir sorun yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Güç rejeneratif konverteri kullanıldığında, kontrol devresi güç kaynağının voltajı bozulmuştur.	Güç kaynağında bir sorun olup olmadığını kontrol ediniz. Güç kaynağının empedansı çok yüksek olduğunda, güç jenerasyonundaki akım nedeniyle güç kaynağının voltajı bozulur ve bu düşük voltaj olarak algılanabilir.	Bir sorun vardır.	"[AL. 10 Düşük voltaj] algılama metodunu seçme" ayarını aşağıdaki parametrelerle yeniden kontrol ediniz. [A]: [Pr. PC27] [B] [WB] [RJ010] [GF]: [Pr. PC20] Gücü yeniden kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 10		Adı: Düşük voltaj				
Alarmın içeriği		- Kontrol devresi güç kaynağının voltajı düşüktür. - Ana devre güç kaynağının voltajı düşüktür.				
Detay No.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
10.2	Ana devre güç kaynağında voltaj düşmesi	(1)	Ana devre güç kaynağında kablo bağlantısı kesilmiştir. Sürücü ünite, ana devre güç kaynağının konverter ünite ile kablo bağlantısı kesilmiştir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	P3 ile P4 arasındaki kablo bağlantısı kesilmiştir. Sürücü ünite, konverter ünitesinde P1 ve P2 arasındaki kablo bağlantısı kesilmiştir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Sürücü ünite, konverter ünitesinin manyetik kontaktörünün kontrol konnektöründe kablo bağlantısı kesilmiştir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Sürücü ünite, konverter ünite ile sürücü ünite arasında bara bağlantısı kesilmiştir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bir arıza yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Ana devre güç kaynağının voltajı düşüktür.	Voltaj öngörülen değerde veya daha düşüktür.	Ana devre güç kaynağının voltajını yükseltiniz.	
				Voltaj öngörülen değerde veya daha yüksektir.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Hızlanma sırasında alarm durumu oluşmuştur.	Voltaj öngörülen değerden daha düşüktür.	Hızlanma zamanını arttırınız veya güç kaynağının kapasitesini arttırınız.	
				Voltaj öngörülen değerde veya daha yüksektir.	(7)'yi kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.:10		Adı: Düşük voltaj					
Alarmın içeriği		- Kontrol devresi güç kaynağının voltajı düşüktür. - Ana devre güç kaynağının voltajı düşüktür.					
Detay No.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
10.2	Ana devre güç kaynağının voltajı düşük	(7)	Servo sürücü arızalıdır.	Bara voltaj değeri kontrol edilir.	Ana devre güç kaynağının voltajı spesifikasyonlara uyduğu halde, bara voltajı, öngörülen değerden daha düşüktür. 200 V sınıf: 200 VDC 400 V sınıf: 380 VDC 100 V sınıf: 158 V DC 48 V DC ayarı: 35 V DC 24 V DC ayarı: 15 V DC	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010]
		(8)	Sürücü ünitesinde, konverter arızalıdır.	Konverter ünitesi değiştirilir ve sonra hata tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Konverter ünitesini değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 11		Adı: Anahtar ayar hatası					
Alarmın içeriği		- Eksen seçme döner anahtarının veya yardımcı eksen numarası anahtarının ayarı doğru değildir. - Devre dışı bırakma kontrol eksenini anahtarının ayarı doğru değildir. - İstasyon numarası seçme döner anahtarının ayarı doğru değildir.					
Detay No.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
11.1	Eksen numarası ayar hatası	(1)	Eksen numarası ayarı doğru değildir.	Yardımcı eksen numarası ayar anahtarı (SW2- 5/SW2-6) ve eksen seçme döner anahtar (SW1) ayarı kontrol edilir.	Yardımcı eksen numarası ayar anahtarının her ikisi de ON olduğunda, eksen seçme döner anahtarında MRJ4W2 için "F" seçilmiş olmalıdır. (MR-J4W3 için ise "E" veya "F" seçilir).	Eksen numarasını doğru olarak ayarlayınız.	[WB]
					Yardımcı eksen numarası ayar anahtarının her ikisi de OFF ise	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
	İstasyon numarası ayar hatası	(2)	İstasyon numarası ayar değeri istasyon numarası seçme anahtarı ile "1" ile "120" dışında bir değere ayarlanmıştır.	İstasyon numarası anahtar (SW2/SW3) ayarları kontrol edilir.	Döner anahtar ayarı "0" veya "121"den daha büyük bir değere ayarlanmıştır.	İstasyon numarasını doğru olarak ayarlayınız.	[GF]
					İstasyon numarası anahtar ayarı "1" ile "120" arasında bir değere ayarlanmıştır.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
11.2	Kontrol eksenini devre dışı bırakma ayarı hatası	(1)	Kontrol eksenini devre dışı bırakma anahtarının ayarı doğru değildir.	Kontrol eksenini devre dışı bırakma anahtarının ayarı kontrol edilir.	Ayarlar kontrol edildiğinde: 1) Yalnız A-ekseni devre dışıdır. 2) Yalnız B-ekseni devre dışıdır. 3) A- ve B-eksenleri devre dışıdır. 4) A- ve C-eksenleri devre dışıdır. 5) Bütün eksenler devre dışıdır.	Doğru olarak ayarlayınız.	[WB]
					Yukarıdaki ayarlardan farklı bir durumdadır.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 12		Adı: Bellek hatası1 (RAM)					
Alarmın içeriği		• Servo sürücüde bir parça (RAM) arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
12.1	RAM hatası 1	(1)	Servo sürücüde bir parça arızalıdır.	Kontrol devresinde besleme kabloları dışında diğer kablolar sökülür ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Tekrarlanmıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Sürücünün yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağını gürültü yönünden kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
12.2	RAM hatası 2	[AL. 12.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
12.3	RAM hatası 3						
12.4	RAM hatası 4						
12.5	RAM hatası 5						
12.6	RAM hatası 6						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 13		Adı: Saat hatası					
Alarmın içeriği		- Servo sürücüde bir parça arızalıdır. - Kontrol ünitesinden bir saat hatası iletilmiştir. [RJ010] [RJ010]: MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
13.1	Saat hatası 1	(1)	CC-Link IE haberleşmesi sırasında MR-J3-T10 "OFF" olmuştur.	Alarm geçmişinde [AL. 74 Opsiyonel kart hatası 1] olup olmadığı kontrol edilir.	Oluşmuş.	[AL. 74]] kontrol metodu ile kontrol ediniz.	[RJ010]
					Oluşmamış.	(2)'yi ile kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücüde bir parça arızalıdır.	Kontrol devresinde besleme kabloları dışında diğer kablolar sökülür ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Tekrarlanmıyor.	(3)'ü ile kontrol ediniz.	
		(3)	Kontrol ünitesinden saat hatası iletilmiştir.	Sürücü kontrol ünitesine bağlanır ve alarm durumu kontrol edilir.	Oluşuyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.	[B] [WB]
					Oluşmuyor.	(4)'ü ile kontrol ediniz.	
		(4)	Bir sonraki eksendeki servo sürücü arızalıdır.	Bir sonraki eksendeki servo sürücünün arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Bir sonraki eksenin servo sürücüsünü değiştiriniz.	
					Arızalı değildir.	(5)'i ile kontrol ediniz.	
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağı gürültü yönünden kontrol edilir. Konnektörde kısa devre kontrolü yapılır.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
		13.2	Saat hatası 2	[AL. 13.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 14		Adı: Kontrol işlem hatası					
Alarmın içeriği		- İşlem belirlenen sürede tamamlanmıyor. [RJ010]: MR-J3-T10 devreden çıkmıştır. [GF]: Servo sürücüde bir parça (haberleşme IC) arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
14.1	Kontrol işlem hatası 1	(1)	CC-Link IE haberleşmesi sırasında MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.	Alarm geçmişinde [AL. 74 Opsiyonel kart hatası 1] olup olmadığı kontrol edilir.	Oluşmuş.	[AL. 74] kontrol metodu ile kontrol ediniz.	[RJ010]
					Oluşmamış.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Parametre ayarı doğru değildir.	Parametre ayarları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağı gürültü yönünden kontrol edilir. Konnektörde kısa devre kontrolü yapılır.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 14		Adı: Kontrol işlem hatası					
Alarmın içeriği		- İşlem belirlenen sürede tamamlanmıyor. [RJ010]: MR-J3-T10 devreden çıkmıştır. [GF]: Servo sürücüde bir parça (haberleşme IC) arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
14.2	Kontrol işlem hatası 2	(1)	CC-Link IE haberleşmesi sırasında MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.	Alarm geçmişinde [AL. 74 Opsiyonel kart hatası 1] olup olmadığı kontrol edilir.	Oluşmuş.	[AL. 74] kontrol metodu ile kontrol ediniz.	[RJ010]
					Oluşmamış.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Kontrol ünitesinden senkron sinyal hatası iletilmiştir.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[B] [WB]
					Tekrarlanmıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Simultane olarak birden fazla eksen uyarlamalı ayarlama modu (adaptive tuning mode) veya sarsıntı bastırma kontrolü (vibration suppression control) ayarlama modu yürütülmüştür.	[Pr. PB01] veya [Pr. PB02] ayarları kontrol edilir. J3 uzatma fonksiyonu ile [Pr. PB01], [Pr. PB02], veya [Pr.PX03] ayarları kontrol edilir.	Bu her eksen de simultane olarak yürütülüyor.	Bunu her eksen için yürütünüz.	[WB]
					Bu her eksen de simultane olarak yürütülmüyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Parametre ayarı doğru değildir.	Parametre ayarları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Doğrudur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağı gürültü yönünden kontrol edilir. Konnektörde kısa devre kontrolü yapılır.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
14.3	Kontrol işlem hatası 3	[AL. 14.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
14.4	Kontrol işlem hatası 4						
14.5	Kontrol işlem hatası 5						
14.6	Kontrol işlem hatası 6						
14.7	Kontrol işlem hatası 7						
14.8	Kontrol işlem hatası 8						
14.9	Kontrol işlem hatası 9						
14.A	Kontrol işlem hatası 10						
14.B	Kontrol işlem hatası 11						

Alarm No.: 15	Adı: Bellek hatası2 (EEP-ROM)
----------------------	--------------------------------------

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarmın içeriği		• Servo sürücünde bir parça (EEP-ROM) arızalıdır. • [RJ010]: MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
15.1	Güç verildiğinde EEP-ROM hatası	(1)	Güç verildiğinde EEP-ROM hatalı çalışmaktadır.	Kontrol ünitesinde güç kaynağı dışında bütün kablolar sökülür ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Tekrarlanmıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağı gürültü yönünden kontrol edilir. Konnektörde kısa devre kontrolü yapılır.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Yazma tekrarı 100,000'i aşmıştır.	Parametrelerin, nokta tablolarının (point table) veya programların sıklıkla değişip değişmediği kontrol edilir.	Değiştirilmiş.	Servo sürücüyü değiştiriniz. Değiştirmeden sonra işlemi parametreleri, nokta tablolarını ve programları daha az sıklıkla kullanılacak şekilde değiştiriniz.	
15.2	Çalışma sırasında EEP-ROM hatası	(1)	CC-Link IE haberleşmesi sırasında MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.	Alarm geçmişinde [AL. 74 Opsiyonel kart hatası 1] olup olmadığı kontrol edilir.	Oluşmuş.	[AL. 74] kontrol metodu ile kontrol ediniz.	[RJ010]
					Oluşmamış.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Normal çalışma sırasında EEP-ROM hatalı çalışmaktadır.	Normal çalışma sırasında parametreler değiştirildiğinde hatanın durumu kontrol edilir.	Oluşuyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Oluşmuyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Ayarlama sonuçları yazılırken yazma hatası olmuştur.	Sisteme güç verildikten bir saat sonra alarm verilip verilmediği kontrol edilir.	Bir saat veya daha fazla sürüyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Bir saatten daha kısa sürüyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağı gürültü yönünden kontrol edilir. Konnektörde kısa devre kontrolü yapılır.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
15.4	Başlangıç pozisyonu bilgisi okuma hatası	(1)	Sisteme güç verildiğinde EEP-ROM hatalı çalışmaktadır.	Kontrol ünitesinde güç kaynağı dışında bütün kablolar sökülür ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [GF]
					Tekrarlanmıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Başlangıç pozisyonu olarak birden fazla dönüş verisi kaydedilmiştir ve EEP-ROM'dan okuma hatalıdır.	Başlangıç pozisyonunun doğruluğu kontrol edilir.	Hatalıdır.	Başlangıç pozisyonu ayarını tekrar yapınız.	
					Hatalı değildir.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağı gürültü yönünden kontrol edilir. Konnektörde kısa devre kontrolü yapılır.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Yazma tekrarı 100,000'i aşmıştır.	Parametrelerin sıklıkla değişip değişmediği kontrol edilir.	Değiştirilmiştir.	Servo sürücüyü değiştiriniz. Sürücü değişiminden sonra, prosesi parametreleri daha az sıklıkla kullanacak şekilde ayarlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 16		Adı: Enkoder başlangıç haberleşme hatası 1				
Alarmın içeriği		• Enkoder ile servo sürücü arasındaki haberleşmede hata söz konusudur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
16.1	Enkoder başlangıç haberleşme – Veri alma hatası 1	(1)	Enkoder kablosu arızalıdır. Enkoder kablosunda kablo kırığı veya kısa devre aranır.	Arızalıdır.	Kabloyu değiştiriniz veya tamir ediniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Bir lineer servo motor A/B/Z- fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder ile birlikte kullanıldığında, servo sürücü lineer enkoder ile uyumlu değildir.	Servo sürücü bu enkoderle uyumlu değildir.	Uyumlu bir servo sürücü kullanınız.	[A] [B] [GF]
				Servo sürücü bu enkoderle uyumludur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Bir lineer servo motor A/B/Z- fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder ile birlikte kullanıldığında, lineer enkoder ile olan bağlantı hatalıdır.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	
				Kablo bağlantıları doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücü arızalıdır. Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Enkoder arızalıdır. Servo motor veya lineer enkoder değiştirilir ve sonra hata tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı, vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır. Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
16.2	Enkoder başlangıç haberleşme -Veri alma hatası 2	[AL. 16.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 16		Adı: Enkoder başlangıç haberleşme hatası 1					
Alarmın içeriği		• Enkoder ile servo sürücü arasındaki haberleşmede hata söz konusudur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
16.3	Enkoder başlangıç haberleşme -Veri alma hatası 3	(1)	Kullanılmayan bir eksen devre dışı olarak ayarlanmamıştır.	Ekseni devre dışı bırak-ma anahtarının ayarı kontrol edilir. (SW2-2/ SW2-3/SW2-4).	Devre dışı eksen olarak ayarlanmamış.	Devre dışı eksen olarak ayarlayınız.	[WB]
					Devre dışı eksen olarak ayarlanmış.		
		(2)	Bir enkoder kablosu bağlı değildir.	Enkoderin kablo bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Bağlıdır.		
		(3)	Haberleşme metodunun parametre ayarı hatalıdır. [A]: [Pr. PC22] [B] [WB] [RJ010] [GF]: [Pr. PC04]	Parametre ayarı kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	
					Ayar doğrudur.		
		(4)	Enkoder kablosu arızalıdır.	Enkoder kablosunda kablo kırığı veya kısa devre aranır.	Arızalıdır.	Kabloyu değiştiriniz veya tamir ediniz.	
					Bir arıza yoktur.		
		(5)	Bir lineer servo motor A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder ile birlikte kullanıldığında, lineer enkoder ile olan bağlantı hatalıdır.	Lineer enkoderin kablo bağlantıları kontrol edilir. (PSEL ile olan bağlantısı kontrol edilir.)	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	[A] [B] [GF]
					Kablo bağlantıları doğrudur.		
		(6)	Kontrol devresinin güç kaynağının voltajı kararlı değildir.	Kontrol devresinin güç kaynağının voltajı kontrol edilir.	Kontrol devresinin güç kaynağında anlık bir arıza olmuştur.	Güç kaynağını ve ilgili parçaları kontrol ediniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Bir arıza yoktur.		
		(7)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.		
		(8)	Enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.		
		(9)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı, vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
16.5	Enkoder başlangıç haberleşme -Veri iletme hatası 1	[AL. 16.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
16.6	Enkoder başlangıç haberleşme -Veri iletme hatası 2						
16.7	Enkoder başlangıç haberleşme -Veri iletme hatası 3						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 16		Adı: Enkoder başlangıç haberleşme hatası 1					
Alarmın içeriği		• Enkoder ile servo sürücü arasındaki haberleşmede hata söz konusudur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
16.A	Enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 1	(1)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
16.B	Enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 2	[AL. 16.A] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
16.C	Enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 3						
16.D	Enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 4						
16.E	Enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 5						
16.F	Enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 6						

Alarm No.: 17		Adı: Kart hatası					
Alarmın içeriği		• Servo sürücüdeki bir parça arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
17.1	Kart hatası 1	(1)	Akım algılama devresi arızalıdır.	Servo ON durumunda alarm olup olmadığı kontrol edilir.	Oluşuyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B]
					Oluşmuyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	[WB] [RJ010]
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	[GF]
17.3	Kart hatası 2	[AL. 17.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
17.4	Kart hatası 3	(1)	Servo sürücüyü tanıma sinyali doğru olarak okunmuyor.	Kontrol ünitesinde güç kaynağı dışında bütün kablolar sökülür ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanmıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
17.5	Kart hatası 4	(1)	Eksen seçme anahtarının (SW1) ayarlanan değeri doğru olarak okunmuyor.	Kontrol ünitesinde güç kaynağı dışında bütün kablolar sökülür ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[B] [WB]
					Tekrarlanmıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 17		Adı: Kart hatası					
Alarmın içeriği		• Servo sürücüdeki bir parça arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
17.6	Kart hatası 5	(1)	Kontrol eksen ayar anahtarını (SW2) ayarlanan değeri doğru olarak okunmuyor.	Kontrol ünitesinde güç kaynağı dışında bütün kablolar sökülür ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[B] [WB]
					Tekrarlanmıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
17.7	Kart hatası 7	[AL. 17.4] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
17.8	Kart hatası 6	(1)	Ani akım bastırma devresi arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[B] [WB]
17.9	Kart hatası 8	(1)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	[GF]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

Alarm No.: 19		Adı: Bellek hatası3 (Flash-ROM)						
Alarmın içeriği		• Servo sürücüdeki bir parça (Flash-ROM) arızalıdır.						
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
19.1	Flash-ROM hatası 1	(1)	Flash-ROM arızalıdır.	Kontrol ünitesinde güç kaynağı dışında bütün kablolar sökülür ve sonra hatanın tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]	
					Tekrarlanmıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.		
19.2	Flash-ROM hatası 2	[AL. 19.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.						
19.3	Flash-ROM hatası 3							

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 1A		Adı: Servo motor kombinasyon hatası					
Alarmın içeriği		• Servo sürücü ile servo motorun kombinasyonu doğru değildir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
1A.1	Servo motor kombinasyon hatası 1	(1)	Servo sürücü ve servo motor hatalı bağlanmıştır.	Servo motorun ve ilgili servo sürücünün model adı kontrol edilir.	Kombinasyon doğru değildir.	Bunları doğru kombi- nasyonda kullanınız.	[A] [B] [WB]
					Kombinasyon doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	[RJ010] [GF]
		(2)	[Pr. PA01] ayarı bağlı olan servo motora uymuyor.	[Pr. PA01]'in ayarı kontrol edilir. Rotary servo motor: " _ _ 0 _ " Lineer servo motor: " _ _ 4 _ " Direct drive motor: " _ _ 6 _ "	Kombinasyon doğru değildir.	[Pr. PA01]'i doğru olarak ayarlayınız. Lineer servo motor kullanıldığında, ayrıca (3)'ü kontrol ediniz.	[A] [B] [WB] [GF]
					Kombinasyon doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	[Pr. PA17] ve [Pr. PA18] kullanılan servo motora göre ayarlanmamıştır	[Pr. PA17] ve [Pr. PA18]'in ayarları kontrol edilir.	Ayarlar doğru değildir.	Bunları, kullanılan lineer servo motora göre doğru olarak ayarlayınız.	
(4)	Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]		
1A.2	Servo motor kontrol modu kombinasyon hatası	(1)	[Pr. PA01] ayarı bağlı olan servo motora uymuyor.	[Pr. PA01]'in ayarı kontrol edilir. Rotary servo motor: " _ _ 0 _ " Linear servo motor: " _ _ 4 _ " Direct drive motor: " _ _ 6 _ "	Kombinasyon doğru değildir.	[Pr. PA01]'i doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [GF]
		(2)	Tam kapalı çevrim kontrol modu seçildiğinde, servo motor tarafındaki ve makine tarafındaki enkoderler ters bağlanmıştır.	Enkoderin bağlantısı hedefi kontrol edilir.	Enkoderin bağlantı hedefi doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
1A.4	Servo motor kombinasyon hatası 2	(1)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

Alarm No.: 1B		Adı: Konverter alarmı					
Alarmın içeriği		• Servo-ON sırasında konverterde bir alarm durumu ortaya çıkmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
1B.1	Konverter ünite hatası	(1)	Koruma koordinasyon kablosu doğru bağlanmamıştır.	Koruma koordinasyon kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	[A] [B]
					Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo-ON sırasında konverterde bir alarm durumu olmuştur.	Konverter ünite alarm kontrol edilir ve konverter ünitesi alarm listesi uyarınca gerekli önlemler alınır.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 1E		Adı: Enkoder başlangıç haberleşme hatası 2					
Alarmın içeriği		• Enkoder arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
1E.1	Enkoder arızası	(1)	Enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı, vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
1E.2	Yük tarafında enkoder arızası	(1)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.	Yük tarafındaki enkoder değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Yük tarafındaki enkoderi değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [GF]
				Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı, vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

Alarm No.: 1F		Adı: Enkoder başlangıç haberleşme hatası 3					
Alarmın içeriği		• Bağlanan enkoder servo sürücü ile uyumlu değildir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
1F.1	Uyumsuz enkoder	(1)	Servo sürücü ile uyumlu olmayan bir servo motor veya lineer enkoder bağlanmıştır.	Servo motorun/lineer enkoderin modeli kontrol edilir.	Servo sürücü ile uyumlu değildir.	Uyumlu olanla değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Servo sürücü ile uyumludur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücünün yazılım versiyonu servo motoru veya lineer enkoderi desteklememektedir.	Yazılım versiyonunun servo motoru/lineer enkoderi destekleyip desteklemediği kontrol edilir.	Uyumlu değildir.	Servo sürücüyü, yazılım versiyonu servo motoru/lineer enkoderi destekleyen bir model ile değiştiriniz.	
					Uyumludur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Enkoder arızalıdır.	Servo motor veya lineer enkoder değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru veya lineer enkoderi değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
1F.2	Uyumsuz yük tarafı enkoderi	(1)	Servo sürücüye uyumlu olmayan bir yük tarafı enkoderi bağlanmıştır.	Yük tarafındaki enkoderin modeli kontrol edilir.	Servo sürücü ile uyumlu değildir.	Servo sürücü ile uyumlu olan bir yük tarafı enkoderi kullanınız.	[A] [B] [WB] [GF]
					Servo sürücü ile uyumludur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücünün yazılım versiyonu yük tarafı enkoderini desteklemiyor.	Servo sürücünün yazılım versiyonunun yük-tarafı enkoderini destekleyip desteklemediği kontrol edilir.	Uyumlu değildir.	Servo sürücüyü, yazılım versiyonu yük tarafı enkoderini destekleyen bir model ile değiştiriniz.	
					Uyumludur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.	Yük tarafındaki enkoder değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Yük tarafındaki enkoderi değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 20		Adı: Enkoder normal haberleşme hatası 1					
Alarmın içeriği		• Enkoder ile servo sürücü arasındaki haberleşme hatası söz konusudur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
20.1	Enkoder normal haberleşme – Veri alma hatası 1	(1)	Enkoder kablosu arızalıdır.	Enkoder kablosunda kablo kırığı veya kısa devre kontrol edilir. A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, lineer enkoderin bağlantısı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Kabloyu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Enkoder kablosunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.	Bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Haberleşme metodunun parametre ayarı hatalıdır. [A]: [Pr. PC22] [B] [WB] [RJ010] [GF]: [Pr. PC04]	Parametre ayarı kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	
					Ayar doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Enkoder arızalıdır.	Servo motor veya lineer enkoder değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru veya lineer enkoderi değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı, vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
20.2	Enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 2	[AL. 20.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
20.3	Enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 3						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 20		Adı: Enkoder normal haberleşme hatası 1						
Alarmın içeriği		• Enkoder ile servo sürücü arasındaki haberleşmede hata söz konusudur.						
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef		
20.5	Enkoder normal haberleşme - Veri iletme hatası 1	(1)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, lineer enkoderin bağlantısı hatalıdır.	Enkoder kablосundaki A/B- fazı darbe sinyalleri (PA, PAR, PB ve PBR) bağlı değildir veya kısa devredir.	Bağlı değildir veya kısa devredir.	Enkoder kablосunu tamir ediniz.	[A] [B] [GF]	
					Bağlıdır veya kısa devre değildir.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Enkoder kablосu arızalıdır.	[AL. 20.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
		(3)	Enkoder kablосunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.					
		(4)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, parametre ayarı doğru değildir.					
		(5)	Servo sürücü arızalıdır.					
		(6)	Enkoder arızalıdır.					
		(7)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olur.					
20.6	Enkoder normal haberleşme - Veri iletme hatası 2	(1)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, lineer enkoderin bağlantısı hatalıdır.	Enkoder kablосundaki Z- fazı darbe sinyalleri (PZ/PZR) bağlı değildir veya kısa devredir.	Bağlı değildir veya kısa devredir.	Enkoder kablосunu tamir ediniz.	[A] [B] [GF]	
					Bağlıdır veya kısa devre değildir.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Enkoder kablосu arızalıdır.	[AL. 20.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
		(3)	Enkoder kablосunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.					
		(4)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, parametre ayarı doğru değildir.					
		(5)	Servo sürücü arızalıdır.					
		(6)	Bir enkoder arızalıdır.					
		(7)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olur.					
20.7	Enkoder normal haberleşme - Veri iletme hatası 3	[AL. 20.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 20		Adı: Enkoder normal haberleşme hatası 1				
Alarmın içeriği		• Enkoder ile servo sürücü arasındaki haberleşmede hata söz konusudur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
20.9	Enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 4	[AL. 20.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				
20.A	Enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 5					

Alarm No.: 21		Adı: Enkoder normal haberleşme hatası 2							
Alarmın içeriği		• Enkoder bir hata sinyali algılamıştır.							
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef		
21.1	Enkoder veri hatası 1	(1)	Salınım veya diğer faktörler nedeniyle enkoderde algılanan yüksek hız/hızlanma oranı	Çevrim kazancı düşürülür ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Düşük çevrim kazancı olan enkoder kullanınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]		
					Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.			
		(2)	Enkoder kablosunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.	Bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.			
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.			
		(3)	Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.			
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.			
		(4)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.			
21.2	Enkoder veri güncelleme hatası	(1)	Enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]		
					Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.			
		(2)	Enkoder kablosunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.	Bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.			
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.			
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.			
		21.3	Enkoder veri dalga şekli hatası	[AL. 21.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
		21.4	Enkoder sinyal yok hatası	(1)	Enkoderden bir sinyal alınmıyor.	Enkoder kablosunun bağlantısı kontrol edilir.		Arızalıdır.	Bağlantıyı kontrol ediniz.
Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.								
(2)	Enkoder kablosunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.			Bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.			
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.			
(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.			Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 21		Adı: Enkoder normal haberleşme hatası 2				
Alarmın içeriği		• Enkoder bir hata sinyali algılamıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
21.5	Enkoder donanım hatası 1	[AL. 21.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				
21.6	Enkoder donanım hatası 2					
21.9	Enkoder veri hatası 2	[AL. 21.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				

Alarm No.: 24		Adı: Ana devre arızası					
Alarmın içeriği		- Servo motor güç hattında bir topraklama arızası olmuştur. - Servo motorda bir topraklama arızası olmuştur. - İnverter devresi kontrol ünitesinin güç kaynağındaki voltaj düşüktür. (Yalnız MR-J4W2-0303B6 için)					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
24.1	Donanım algılama devresinde topraklama arızası	(1)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo motor güç kabloları (U, V ve W) sökölür ve alarmın devam edip etmediği kontrol edilir.	Oluşuyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Oluşmuyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo motor güç kablo-sunda topraklama arızası veya kısa devre vardır.	Servo motor güç kablosunda kısa devre kontrolü yapılır.	Kısa devredir.	Servo motor güç kablosunu değiştiriniz.	
					Kısa devre değildir.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo motorda kısa devre vardır.	Servo motor güç kabloları motor tarafın-dan sökölür ve motorun fazların yalıtımı kontrol edilir (U, V, W ile toprak).	Kısa devredir.	Servo motoru değiştiriniz.	
					Kısa devre değildir.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Ana devre güç kablosu ile servo motor güç kablosu kısa devre olmuştur.	Güç kesilir ve ana devre güç kablosu ile servo motor güç kablosu arasında temas aranır.	Temas vardır.	Bağlantıyı düzeltiniz.	
					Temas yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 24		Adı: Ana devre arızası					
Alarmın içeriği		- Servo motor güç hattında bir topraklama arızası olmuştur. - Servo motorda bir topraklama arızası olmuştur. - İnverter devresi kontrol ünitesinin güç kaynağındaki voltaj düşüktür. (Yalnız MR-J4W2-0303B6 için)					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
24.2	Yazılım algılama fonksiyonu tarafından algılanan topraklama arızası	(1)	MR-J4W2-0303B6'da, kontrol devresi güç kaynağının voltajı 20V'un altına düştüğünde, Servo-ON komutu kesiliyor.	Servo-ON komutu geldiğinde, kontrol devresi güç kaynağının voltajı kontrol edilir.	Kontrol devresi güç kaynağının voltajı 20 V'un altındadır.	Kontrol devresi güç kaynağının voltajı 20 V veya daha yüksek bir değere ulaştığında, Servo-ON komutunu servo sürücüye gönderiniz.	
					Kontrol devresi güç kaynağının voltajı 20V veya daha fazladır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo motor güç kabloları (U, V ve W) sökülür ve alarm kontrol edilir.	Oluşuyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A]
					Oluşmuyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	[B]
		(3)	Servo motor güç kablosunda bir topraklama arızası veya kısa devre	Servo motor güç kablosunda kısa devre kontrolü yapılır.	Kısa devredir.	Servo motor güç kablosunu değiştiriniz.	[WB]
					Kısa devre değildir.	(4)'ü kontrol ediniz.	[RJ010]
		(4)	Servo motorda kısa devre vardır.	Servo motor güç kabloları motor tarafından sökülür ve motorun faz-ların yalıtımı kontrol edilir (U, V, W).	Kısa devredir.	Servo motoru değiştiriniz.	[GF]
					Kısa devre değildir.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Ana devre güç kablosu ile servo motor güç kablosu kısa devre olmuştur.	Güç kesilir ve ana devre güç kablosu ile servo motor güç kablosu arasında temas aranır.	Temas vardır.	Bağlantıyı düzeltiniz.	
					Temas yoktur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 25		Adı: Mutlak pozisyon silinmiştir.					
Alarmın içeriği		- Mutlak pozisyon verileri hatalıdır. - Mutlak pozisyon algılama sistemine ilk defa güç verilmiştir. - Skala ölçme enkoderi mutlak pozisyon algılama sistemine ayarlandıktan sonra ilk defa güç verilmiştir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
25.1	Servo motor enkoderi - Mutlak pozisyon silinmiş	(1)	Mutlak pozisyon algılama sistemine ilk defa güç verilmiştir.	Mutlak pozisyon algılama sistemine ilk defa güç verildiği kontrol edilir.	Bu ilk defa oluyor.	Bataryanın doğru monte edildiğinden emin olunuz ve başlangıç pozisyonuna geri dönünüz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Bu ilk defa değil olmuyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Bir MR- BAT6V1 SET(-A) batarya veya MR-BT6V CASE batarya kutusu kullanıldığında, servo sürücüde kontrol devresi güç kaynağı kapalıyken CN4 konnektörü sökülüştür. Batarya bağlantı noktasında bir MR- BAT6V1BJ batarya kullanıldığında, servo sürücüde CN4 ve batarya kablosu bağlantı noktasında MR-BAT6V1BJ, ikisi birden MR- BT6VCBL03M bağlantı noktası kablосundan sökülüştür.	Kontrol devresi güç kaynağı kapalı durumdayken bataryanın bu şekilde sökülüp sökülmediği kontrol edilir.	Sökülüştür.	Bataryanın doğru monte edildiğinden emin olunuz ve başlangıç pozisyonuna geri dönünüz.	
					Sökülmemiştir.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Bir MR- BAT6V1 SET(-A) batarya veya MR- BT6V CASE batarya kutusu kullanıldığında, batarya CN4'ten sökülüş durumdayken güç kapatılmıştır. Batarya kablo bağlantı noktasında MR- BAT6V1BJ kullanıldığı zaman, CN4 ve MR- BT6VCBL03M bağlantısı kesildiğinde güç kapatılmıştır.	Bu durumda gücün kapatılıp kapatılmadığı kontrol edilir.	Kapatılmıştır.	Bataryanın doğru monte edildiğinden emin olunuz ve başlangıç pozisyonuna geri dönünüz.	
					Kapatılmamıştır.	Batarya bağlantı kablosu için batarya MR-BAT6V1BJ: (4).MR-BAT6V1SET(-A) Batarya veya MR-BT6VCASE batarya kutusuna (6) bakınız.	
		(4)	MR-BAT6V1BJ bataryası MR- BT6VCBL03M bağlantı noktası batarya kablосundan söküldüğünde, enkoder kablosu sökülüştür.	Bu durumda enkoder kablосunun sökülüp sökülmediği kontrol edilir.	Bağlantı sökülüştür.	MR- BAT6V1BJ bataryasının CN4 ve MR- BT6VCBL03M bağlantı noktası kablосuna bağlantısını kontrol ediniz ve başlangıç pozisyonuna geri dönüş işlemini yürütünüz.	[A] [B] [RJ010] [GF]
					Bağlantı sökülmemiştir.	(5)'i kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

MR-BT6VCBL03M		Adı: Mutlak pozisyon silinmiştir.					
Alarmin içeriği		• Mutlak pozisyon verileri hatalıdır. • Mutlak pozisyon algılama sistemine ilk defa güç verilmiştir. • Skala ölçme enkoderi mutlak pozisyon algılama sistemine ayarlandıktan sonra ilk defa güç verilmiştir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
25.1	Servo motor enkoderi - Mutlak pozisyon silinmiş	(5)	MR-BT6VCBL03M bağlantı noktası batarya kablosu enkoder kablosuna bağlı değildir.	MR-BT6VCBL03M bağlantı noktasının batarya kablosunun enkoder kablosuna bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	MR-BT6VCBL03M bağlantı noktası kablosunu enkoder kablosuna bağlayınız.	[A] [B] [RJ010] [GF]
					Bağlıdır.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Bataryanın voltajı düşüktür. Batarya tükenmiştir.	Bataryanın voltajı kontrol edilir. Bağlantı noktası batarya kablosu için bir MR-BAT6V1BJ batarya kullanıldığında, servo sürücü konnektöründeki (turuncu) voltaj kontrol edilir.	3 V DC'den daha düşüktür.	Bataryayı değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					3 V DC veya daha fazladır.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Bataryaya bağlı olan enkoder kablosunda voltaj büyük ölçüde düşmektedir.	Enkoder kablosu olarak önerilen bir kablo kullanılıp kullanılmadığı kontrol edilir.	Kullanılmamıştır.	Önerilen bir kabloyu kullanınız.	
					Kullanılmıştır.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Batarya kablosu arızalıdır.	Ölçü aleti ile kötü temas kontrolü yapılır.	Arızalıdır.	Batarya kablosunu değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(9)'u kontrol ediniz.	
		(9)	Enkoder kablosunun servo motor tarafındaki bağlantısı gevşektir.	Ölçü aleti ile kötü temas kontrolü yapılır. Servo motor tarafındaki voltaj ölçülür.	Arızalıdır.	Enkoder kablosunu tamir ediniz veya değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(10)'u kontrol ediniz.	
		(10)	Direct drive motor kullanımı için mutlak pozisyon saklama ünitesi bağlı değildir.	Mutlak pozisyon saklama ünitesinin bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Mutlak pozisyon saklama ünitesini doğru olarak bağlayınız.	[A] [B] [WB] [GF]
					Bağlıdır.	(11)'i kontrol ediniz.	
		(11)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Tekrarlanıyor.	(12)'yi kontrol ediniz.	
		(12)	Enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 25		Adı: Mutlak pozisyon silinmiştir.					
Alarmın içeriği		• Mutlak pozisyon verileri hatalıdır. • Mutlak pozisyon algılama sistemine ilk defa güç verilmiştir. • Skala ölçme enkoderi mutlak pozisyon algılama sistemine ayarlandıktan sonra ilk defa güç verilmiştir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
25.2	Skala ölçme enkoderi - Mutlak pozisyon silinmiş	(1)	Skala ölçme enkoderi mutlak pozisyon algılama sistemine ayarlandıktan sonra ilk defa güç verilmiştir.	Skala ölçme enkoderi mutlak pozisyon algılama sistemine ayarlandıktan sonra ilk defa mı servo sürücüye güç verildiği kontrol edilir.	Bu ilk defa oluyor.	Bataryanın doğru monte edildiğinden emin olunuz ve başlangıç pozisyonuna geri dönünüz.	[B] [WB] [GF]
				Bu ilk defa değil.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Kontrol ünitesi güç kaynağı kapalıyken batarya sökülüştür/değiştirilmiştir.	Kontrol ünitesi güç kaynağı kapalıyken bataryanın sökülüp sökülmediği kontrol edilir.	Sökülmüştür.	Bataryanın doğru monte edildiğinden emin olunuz ve başlangıç pozisyonuna geri dönünüz.	
					Sökülmemiştir.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Batarya CN4'e bağlı değilken güç kapatılmıştır.	Batarya CN4'e bağlı değilken gücün kapatılıp kapatılmadığı kontrol edilir.	Kapatılmıştır.	Bataryanın doğru monte edildiğinden emin olunuz ve başlangıç pozisyonuna geri dönünüz.	
					Kapatılmamıştır.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Bataryanın voltajı düşüktür. Batarya tükenmiştir.	Bataryanın voltajı kontrol edilir.	3 V DC'den daha düşüktür.	Bataryayı değiştiriniz.	
					3 V DC veya daha fazladır.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Bataryaya bağlı olan enkoder kablosunda voltaj büyük ölçüde düşmektedir.	Enkoder kablosu olarak önerilen bir kablo kullanılıp kullanılmadığı kontrol edilir.	Kullanılmamıştır.	Önerilen bir kablo kullanınız.	
					Kullanılmıştır.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Batarya kablosu arızalıdır.	Ölçü aleti ile kötü temas kontrolü yapılır.	Arızalıdır.	Batarya kablosunu değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Enkoder kablosunun skala ölçme enkoderi tarafındaki bağlantısı gevşektir.	Ölçü aleti ile kötü temas kontrolü yapılır. Skala ölçme enkoderi tarafındaki voltaj ölçülür.	Arızalıdır.	Enkoder kablosunu tamir ediniz veya değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(9)'u kontrol ediniz.	
		(9)	Skala ölçme enkoderi arızalıdır.	Skala ölçme enkoderi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Skala ölçme enkoderini değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 27		Adı: Başlangıçta manyetik kutup algılama hatası						
Alarmın içeriği		● Başlangıçta manyetik kutup algılama düzgün bir şekilde tamamlanmamıştır.						
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
27.1	Manyetik kutup algılama - Anormal sonlandırma	(1)	Hareketli bir parça makineye çarpmıştır.	Herhangi bir parçanın çarpıp çarpmadığı kontrol edilir.	Çarpmıştır.	Manyetik kutup algılamanın başlangıç pozisyonunun yerini değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [GF]	
				Çarpmamıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.			
		(2)	Servo motor güç kablosunun bağlantısı hatalıdır.	Servo motor güç kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Hatalıdır.			Bağlantıyı düzeltiniz.
				Bir hata yoktur.	(3)'ü kontrol ediniz.			
		(3)	Lineer enkoderin çözünürlük ayarı ayarlanan değerden farklıdır.	[Pr. PL02] ve [Pr. PL03] ayarları kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.			Doğru olarak ayarlayınız.
					Ayar doğrudur.			(4)'ü kontrol ediniz.
		(4)	Lineer enkoderin montaj yönü doğru değildir.	Lineer enkoderin ve servo motorun polariteleri kontrol edilir.	Montaj yönü doğru değildir.			Doğru monte ediniz. Parametrenin "Enkoder darbe sayımı polarite seçimi" ayarı istenen şekilde olmalıdır. [A]: [Pr. PC45] [B][WB][GF]: [Pr. PC27]
					Montaj yönü doğrudur.			(5)'i kontrol ediniz.
		(5)	Manyetik kutup algılama voltajı seviyesinin uyarma seviyesi çok düşüktür.	Manyetik kutup algılama sırasında hareket mesafesinin çok kısa olup olmadığı kontrol edilir (bir pozisyon algılama metodu için).	Çok kısadır.			Bunu, [Pr. PL09] ayarı ile artır.
				Manyetik kutup algılama sırasında hareket mesafesinin çok uzun olup olmadığı veya sarsıntı olup olmadığı kontrol edilir (bir dakika pozisyon algılama metodu için).	Hareket mesafesi çok uzundur veya sarsıntı vardır.			[Pr. PL17] ayarını gözden geçiriniz.
27.2	Manyetik kutup algılama - Zaman aşımı hatası	(1)	Lineer servo motorun primer tarafı veya direct drive motorun rotoru durmadığında, Servo-ON etkin duruma geçiyor.	Motor durmadığında, Servo-ON'un etkin duruma geçip geçmediği kontrol edilir.	Motor durmadığında, Servo-ON'un etkin durumdadır.	Lineer servo motoru durdurunuz ve Servo-ON'u yeniden etkin duruma geçiriniz.		
				Motor durduğunda, Servo-ON etkin	(2)'yi kontrol ediniz.			
		(2)	Manyetik kutup algılama sırasında limit anahtarlarından yalnız biri ON durumundadır.	Limit anahtarları kontrol edilir.	Arızalıdır.	Nedeni ortadan kaldırınız. Manyetik kutup algılamanın başlangıç pozisyonunun yerini değiştiriniz.		
					Bir arıza yoktur.	(3)'ü kontrol ediniz.		
		(3)	Manyetik kutup algılama voltajının seviyesi düşüktür	Manyetik kutup algılama sırasında hareket mesafesinin çok kısa olup olmadığı kontrol edilir (bir pozisyon algılama metodu için).	Çok kısadır.	Bunu [Pr. PL09] ayarı ile arttırınız.		

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 27		Adı: Başlangıçta manyetik kutup algılama hatası					
Alarmın içeriği		• Başlangıçta manyetik kutup algılama düzgün bir şekilde tamamlanmamıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
27.3	Manyetik kutup algılama - Limit anahtarı hatası	(1)	Manyetik kutup algılama sırasında her iki limit anahtarı da OFF durumundadır.	Limit anahtarı kontrol edilir.	Her ikisi de OFF durumundadır.	Limit anahtarlarını ON durumuna getiriniz. Direct drive motor kullanıldığında, (2)'yi de kontrol ediniz.	[A] [B] [WB] [GF]
		(2)	Motorun bir veya birden fazla devir yaptığı bir sistemde direct drive motor kullanıldığında, aşağıdaki hareket limit sinyalleri bir parametre ile etkinleşmez. [A]: LSP ve LSN [B] [WB]: FLS ve RLS [GF]: LSP ve LSN (FLS ve RLS kontrol ünitesinden)	[Pr. PL08] ayarı kontrol edilir.	[Pr. PL08] ayarı " _ 0 _ _".	[Pr. PL08] ayarını " _ 1 _ _" olarak ayarlayınız.	
27.4	Manyetik kutup algılama - Tahmin hatası	[AL. 27.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
27.5	Manyetik kutup algılama - Pozisyon sapma hatası						
27.6	Manyetik kutup algılama - Hız sapma hatası						
27.7	Manyetik kutup algılama - Akım hatası						

Alarm No.: 28		Adı: Lineer enkoder hatası 2				
Alarmın içeriği		Lineer enkoderin çalışma ortamı normal değildir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
28.1	Lineer enkoder - Ortam hatası	(1) Lineer enkoderin ortam sıcaklığı spesifikasyonların dışındadır.	Lineer enkoderin ortam sıcaklığı kontrol edilir.	Spesifikasyonların dışındadır.	Sıcaklığı düşür. Lineer enkoderin üreticisi ile temasa geçiniz.	[A] [B] [WB] [GF]
				Spesifikasyonların içindedir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2) Lineer enkoderin sinyal seviyesi düşmüştür.	Lineer enkoderin montaj koşulları kontrol edilir. encoder.	Arızalıdır.	Lineer enkoderin montaj metodunu düzeltiniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 2A		Adı: Lineer enkoder hatası 1					
Alarmın içeriği		• Lineer enkoderde bir hata algılanmıştır. (Ayrıntılar, lineer enkoderin üreticisine bağlı olarak değişir.)					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
2A.1	Lineer enkoder hatası 1-1	(1)	Lineer enkoderin ve kafanın montaj koşulları hatalıdır.	Skala ve kafa pozisyonları ayarlanır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Cihazı ayarlanan pozisyonda kullanınız.	[A] [B] [WB] [GF]
					Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Enkoder kablosunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.	Bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Lineer enkoderde bir alarm durumu algılanmıştır.	Lineer Enkoder Kullanma Kılavuzundaki alarm listesinden alarm araştırılır.	Kullanma kılavuzunda açıklanan alarm nedeni ortadan kaldırılır.	Sorunun nasıl çözüleceği konusunda enkoder üreticisi ile temasa geçilmelidir.	
		2A.2	Lineer enkoder hatası 1-2	[AL. 2A.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			
2A.3	Lineer enkoder hatası 1-3						
2A.4	Lineer enkoder hatası 1-4						
2A.5	Lineer enkoder hatası 1-5						
2A.6	Lineer enkoder hatası 1-6						
2A.7	Lineer enkoder hatası 1-7						
2A.8	Lineer enkoder hatası 1-8						

Alarm No.: 2B		Adı: Enkoder sayaç hatası					
Alarmın içeriği		• Enkoderin yarattığı veriler hatalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
2B.1	Enkoder sayaç hatası 1	(1)	Bir enkoder kablosu arızalıdır.	Enkoder kablosunda kablo kırığı veya kısa devre aranır.	Arızalıdır.	Kabloyu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [GF]
				Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Enkoder kablosunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.	Bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.		
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Bir enkoder arızalıdır.	Direct drive motoru değiştiriniz ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Direct drive motoru değiştiriniz.	
		2B.2	Enkoder sayaç hatası 2	[AL. 2B.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 30		Adı: Rejeneratif hata					
Alarmın içeriği		- Dahili rejeneratif dirençte veya rejeneratif opsiyonda izin verilen rejeneratif güç aşılmıştır. - Servo sürücünde bir rejeneratif transistör arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
30.1	Rejenerasyon ısınma hatası	(1)	Rejeneratif direncin ayarı (rejeneratif opsiyon) hatalıdır.	Rejeneratif direnç (rejeneratif opsiyon) ve [Pr. PA02] ayarı kontrol edilir.	Ayarlanan değer hatalıdır.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A]
					Ayar doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	[B] [WB] [RJ010]
		(2)	Rejeneratif direnç (rejeneratif opsiyon) bağlanmamıştır.	Rejeneratif direncin (rejeneratif opsiyon) doğru olarak bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru olarak bağlanmamıştır.	Doğru olarak bağlayınız.	[GF]
					Doğru bağlanmıştır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Güç kaynağının voltajı yüksektir.	Giriş güç kaynağının voltajının öngörülen değerden daha yüksek olup olmadığı kontrol edilir. 200 V sınıf: 264 V AC 400 V sınıf: 528 V AC 100 V sınıf: 132 V AC 48 V DC ayarı: 70 V DC 24 V DC ayarı: 50 V DC	Öngörülen değerden daha yüksektir.	Güç kaynağının voltajını düşürünüz.	
					Öngörülen değerde veya daha düşüktür.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Rejeneratif yük oranı 100%'ün üzerindedir.	Alarm oluştuğunda, rejeneratif yük oranı kontrol edilir.	100% veya daha fazladır.	Pozisyonlamanın frekansını düşürünüz. Yavaşlama zaman sabitini artır. Yüğü azaltınız. Kullanılmıyorsa, bir rejeneratif opsiyon kullanınız. Rejeneratif opsiyon kapasitesini gözden geçirin. MR-J4-03A6(-RJ) ve MR-J4W2-0303B6 servo sürücülerin ayarı 24V olmasına rağmen, ana devre güç kaynağı voltajının 48V DC olup olmadığını kontrol ediniz.	
30.2	Rejenerasyon sinyal hatası	(1)	Servo sürücünde bir algılama devresi arızalıdır.	Rejeneratif direncin (rejeneratif opsiyon) aşırı ısınıp ısınmadığı kontrol edilir.	Anormal aşırı ısınıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
30.3	Rejenerasyon geri besleme sinyali hatası	(1)	Servo sürücünde bir algılama devresi arızalıdır.	Rejeneratif opsiyonu veya dahili rejeneratif direnci sökölür ve güç verildiğinde alarm durumu kontrol edilir. MR-J4-03A6(-RJ)'de ve MR-J4W2-0303B' de, güç verildiğinde alarm durumu kontrol edilir.	Alarm durumu oluşuyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Alarm durumu oluşmuyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, topraklama, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 31		Adı: Aşırı hız					
Alarmın içeriği		- Servo motorun hızı izin verilen anlık hızı aşmıştır. - Lineer servo motorun hızı izin verilen anlık hızı aşmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
31.1	Anormal motor hızı	(1)	Komut darbesinin frekansı yüksektir.	Komut darbesinin frekansı kontrol edilir.	Komut darbesinin frekansı yüksektir.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	[A]
					Komut darbesinin frekansı düşüktür.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Eletronik dişlinin ayarı doğru değildir.	Eletronik dişlinin ayarı kontrol edilir.	Ayar değeri doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	
					Ayar değeri doğrudur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(3)	Kontrol ünitesinden gelen komut aşırı hızlıdır.	Kontrol ünitesinden gelen komutun hızı izin verilen hız ile karşılaştırılır.	İzin verilen hızın üstündedir.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	[B] [WB] [RJ010] [GF]
					İzin verilen hızın altındadır.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Aşırı hız alarm seviyesinden daha büyük bir hız komutu girilmiştir.	Mevcut hızın [Pr. PC08 Aşırı hız alarm algılama seviyesi] değerinden daha yüksek olup olmadığı kontrol edilir.	Servo motorun hızı, aşırı hız alarm algılama seviyesinden daha yüksektir.	[Pr. PC08] ayarını gözden geçiriniz.	
					Servo motorun hızı, aşırı hız alarm algılama seviyesinden daha düşüktür.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Servo motor hızlanma sırasında maksimum torka (maksimum itme kuvveti) çıkmıştır.	Hızlanma sırasındaki torkun (itme kuvveti) maksimum tork (maksimum itme kuvveti) olup olmadığı kontrol edilir.	Maksimum torka (maksimum itme kuvveti) ulaşılmıştır.	Hızlanma/yavaşlamazaman sabitini arttır. Veya yükü azaltınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Maksimum torktan (maksimum itme kuvveti) daha düşüktür.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Servo sistem kararlı değil ve salınım yapıyor.	Servo motorun salınım yapıp yapmadığı kontrol edilir.	Salınım yapıyor.	Servo kazancını ayarlayınız veya yükü azaltınız.	
					Salınım yapmıyor.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Hız dalga formu ani yükseliyor.	Hızlanma süresi çok kısa olduğu için aşırı yükün olup olmadığını kontrol ediniz.	Ani yükselme	Hızlanma/yavaşlama zaman sabitini arttırınız.	
					Ani yükselme değildir.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	MR-J4-03A6(-RJ) ve MR-J4W2-0303B6'da, çalışma sırasında bara voltajındaki geçici bir düşme sonucunda güç yeniden düzenlendiğinde, hız izin verilen anlık hızı aşmıştır.	Bir çalışma sırasında bara voltajında düşme olup olmadığı kontrol edilir.	Bara voltajı düşüyor.	24 V DC ana devre güç kaynağının kapasitesini gözden geçiriniz. 24 V DC ana devre güç kaynağının gerilimini izin verilen voltaj dalgalanma sınırları içinde arttırınız. Ana devre güç kaynağını 48 V DC olarak değiştiriniz. Çalışma düzenini kontrol ediniz.	[A] [WB]
					Bara voltajı düşmüyor.	(9)'u kontrol ediniz.	
		(9)	Enkoder kablusunun bağlandığı yer hatalıdır.	CN2A, CN2B ve CN2C bağlantıları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	[WB]
					Doğrudur.	(10)'u kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 31		Adı: Aşırı hız				
Alarmın içeriği		- Servo motorun hızı izin verilen anlık hızı aşmıştır. - Lineer servo motorun hızı izin verilen anlık hızı aşmıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
31.1	Anormal motor hızı	(10)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız. [A] [B]
				Doğrudur.	(11)'i kontrol ediniz.	[WB] [RJ010]
		(11)	Enkoder veya lineer enkoder arızalıdır.	İzin verilen anlık hızın altında alarm oluşup oluşmadığı kontrol edilir.	İzin verilen anlık hızın altında alarm durumu oluşuyor.	Servo motoru veya lineer enkoderi değiştiriniz. [GF]

Alarm No.: 32		Adı: Aşırı akım				
Alarmın içeriği		Servo sürücüyü izin verileden daha yüksek bir akım uygulanmıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
32.1	Donanım algılama devresinde aşırı akım algılanıyor (çalışma sırasında)	(1)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo motor güç kabloları (U, V ve W) sökülür ve alarm kontrol edilir.	Oluşuyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz. [A] [B] [WB]
				Oluşmuyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	[RJ010] [GF]
		(2)	Servo motor güç kablo-sunda bir topraklama arızası veya kısa devre	Servo motor güç kablosunda kısa devre kontrolü yapılır.	Kısa devredir.	Servo motor güç kablosunu değiştiriniz.
				Kısa devre değildir.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo motor arızalıdır.	Servo motor güç kabloları motor tarafından sökülür ve motor fazlarının yalıtımı kontrol edilir (U, V, W ve toprak)	Kısa devredir.	Servo motoru değiştiriniz.
				Kısa devre değildir.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Dinamik fren arızalıdır.	Servo-ON komutu verildiğinde alarm oluşup oluşmadığı kontrol edilir.	Oluşuyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.
				Oluşmuyor.	[WB]: (5)'i kontrol ediniz. [A] [B] [RJ010] [GF]: (7)'yi kontrol ediniz.	
		(5)	Enkoder kablosunun bağlandığı yer hatalıdır.	CN2A, CN2B ve CN2C bağlantıları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz. [WB]
				Doğrudur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.
		(7)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız. [A] [B] [RJ010] [GF]
				Bir sorun yoktur.	[AL. 45.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 32		Adı: Aşırı akım					
Alarmın içeriği		Servo sürücüyü izin verilenden daha yüksek bir akım uygulanmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
32.2	Yazılım algılama fonksiyonunda aşırı akım algılanıyor (çalışma sırasında)	(1)	Servo kazancı çok yüksektir.	Titreşim olup olmadığı kontrol edilir.	Titreşim vardır.	Hız döngüsünün kazancını düşürünüz ([Pr. PB09]). MR-J4-03A6(-RJ) ve MR-J4W2-0303B6 servo sürücülerin ayarı 24V olmasına rağmen, ana devre güç kaynağı voltajının 48V DC olup olmadığını kontrol ediniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Titreşim yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo motor güç kabloları sökülür (U, V ve W) ve alarm oluşup oluşmadığı kontrol edilir.	Oluşuyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Oluşmuyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo motor kablosunda topraklama veya kısa devre sorunu vardır.	Servo motor kablosunda kısa devre kontrolü yapılır.	Kısa devredir.	Servo motor güç kablosunu değiştiriniz.	
					Kısa devre değildir.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo motor arızalıdır.	Servo motor güç kabloları motor tarafından sökülür ve motorun fazların yalıtımı kontrol edilir.(U, V, W ve toprak).	Kısa devre vardır.	Servo motoru değiştiriniz.	
					Kısa devre yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Enkoder kablosunun bağlandığı yer hatalıdır.	CN2A, CN2B ve CN2C bağlantıları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	[WB]
					Doğrudur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
32.3	Donanım algılama devresinde aşırı akım algılanıyor (çalışma sırasında)	AL. 32.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
32.4	Yazılım algılama fonksiyonunda aşırı akım algılanıyor (durma sırasında)	[AL. 32.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 33		Adı: Aşırı voltaj					
Alarmın içeriği		Bara voltajının değeri öngörülen değeri aşmıştır. 200 V sınıf: 400 V DC 400 V sınıf: 800 V DC 100 V sınıf: 400 V DC 48 V DC ayarı: 75 V DC 24 V DC ayarı: 55 V DC					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
33.1	Ana devre voltaj hatası	(1)	Rejeneratif direncin ayarı (rejeneratif opsiyon) hatalıdır.	Rejeneratif direnç (rejeneratif opsiyon) ve [Pr. PA02] ayarı kontrol edilir.	Ayarlanan değer hatalıdır.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Ayar doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Rejeneratif direnç (rejeneratif opsiyon) bağlanmamıştır.	Rejeneratif direncin (rejeneratif opsiyon) doğru olarak bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru olarak bağlanmamıştır.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Doğru bağlanmıştır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Dahili rejeneratif dirençte veya rejeneratif opsiyonda tel kopmuştur.	Dahili rejeneratif direncin veya rejeneratif opsiyonun direnci ölçülür.	Direnç normal değildir.	Dahili rejeneratif direnç kullanılmışsa servo sürücüyü değiştiriniz. Rejeneratif opsiyon kullanıldığında ise rejeneratif opsiyonu değiştiriniz.	
					Direnç normaldir.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Rejenerasyon kapasitesi yeterli değildir.	Daha uzun yavaşlama zaman sabiti ayarlanır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Dahili rejeneratif direnç kullanıldığında, bir rejeneratif opsiyon kullanınız. Rejeneratif opsiyon kullanıldığında, daha yüksek kapasitelisini kullanınız.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Güç kaynağının voltajı yüksektir.	Giriş güç kaynağının voltajının öngörülen değerden daha yüksek olup olmadığı kontrol edilir. 200 V sınıf: 264 V AC 400 V sınıf: 528 V AC 100 V sınıf: 132 V AC 48 V DC ayarı: 75 V DC 24 V DC ayarı: 55 V DC	Öngörülen değerden daha yüksektir.	Güç kaynağının voltajını düşürünüz.	
					Öngörülen değerde veya daha düşüktür.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 34		Adı: SSCNET alma hatası 1					
Alarmın içeriği		• SSCNET III/H haberleşmesinde bir hata olmuştur. (3.5 ms aralıklarla sürekli haberleşme hatası)					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
34.1	SSCNET Veri alma hatası	(1)	SSCNET III kablosu bağlı değildir.	SSCNET III kablusunun bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo sürücünün kontrol devresi güç kaynağı kapatılır ve sonra SSCNET III kablosu bağlanır.	[B] [WB]
					Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	SSCNET III kablusunun temas noktaları kirlenmiştir.	Kablonun temas noktaları temizlenir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kablonun temas noktalarının temiz kalmasını sağlayınız.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	SSCNET III kırılmış veya kopmuştur.	SSCNET III kablosu kontrol edilir.	Arızalıdır.	SSCNET III kablusunu değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	SSCNET III kablosuna izolebant yapışmıştır veya bir makaron yerinden sıyrılmıştır.	Kablo kontrol edilir. Kablonun diğer kablolarla teması araştırılır.	Kullanılmıştır. Temas vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Kullanılmamıştır. Temas yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Alarma neden olan eksende bir önceki veya bir sonraki servo sürücü arızalıdır.	Alarma neden olan eksende bir önceki veya bir sonraki servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
34.2	SSCNET konnektör bağlantı error	[AL. 34.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
34.3	SSCNET haberleşme verisi hatası						
34.4	Donanım hatası signal detection						
34.5	SSCNET Veri alma hatası (güvenli gözlem fonksiyonu)						
34.6	SSCNET haberleşme verisi hatası (güvenli gözlem fonksiyonu)						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 35		Adı: Komut frekansı hatası					
Alarmın içeriği		• Komut darbesinin giriş darbe frekansı çok yüksektir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
35.1	Komut frekansı hatası	(1)	Komut darbe frekansı çok yüksektir.	Komut darbe frekansı kontrol edilir.	Komut darbesi frekansı çok yüksektir.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	[A]
					Komut darbesi frekansı düşüktür.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	[Pr. PA13]'te "Komut giriş darbesi filtre dizisi seçme" ayarı doğru değildir.	Komut darbe frekansının filtrenin ayar aralığının içinde olması gerekir.	Ayar aralığının dışındadır.	Filtre ayarını gözden geçiriniz.	
					Ayar aralığındadır.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(3)	Manuel darbe jeneratörü ile girilen frekans çok yüksektir.	Manuel darbe jeneratörü ile girilen frekans kontrol edilir.	Komut darbesi frekansı çok yüksektir.	Manuel darbe jeneratörüne girilen frekansı düşürünüz.	
					Komut darbesi frekansı düşüktür.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(4)	Kontrol ünitesinden gelen komut aşırı hızlıdır.	Kontrol ünitesinden gelen komutun hızı izin verilen hız ile karşılaştırılır.	İzin verilen hızda veya üstündedir.	Çalışma yapısını kontrol ediniz.	[B] [WB] [RJ010] [GF]
					İzin verilen hızın altındadır.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 36		Adı: SSCNET alma hatası 2					
Alarmın içeriği		• SSCNET III/H haberleşmesinde bir hata olmuştur. (70 ms aralıklarla kesintili haberleşme hatası)					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
36.1	Sürekli haberleşme verisi hatası	(1)	SSCNET III kablosu bağlı değildir.	SSCNET III kablosunun bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo sürücünün kontrol devresi güç kaynağı kapatılır ve sonra SSCNET III kablosu bağlanır.	[B] [WB]
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	SSCNET III kablosunun temas noktaları kirlenmiştir.	Kablonun temas noktaları temizlenir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kablonun temas noktalarının temiz kalmasını sağlayınız.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	SSCNET III kablosu kırılmış veya kopmuştur.	SSCNET III kablosu kontrol edilir.	Arızalıdır.	SSCNET III kablosunu değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	SSCNET III kablosuna izolebant yapışmıştır veya makaron yerinden sıyrılmıştır.	Kablo kontrol edilir. Kablonun diğer kablolarla teması araştırılır.	Kullanılmıştır. Temas vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Kullanılmamıştır. Temas yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Alarma neden olan eksende bir önceki veya bir sonraki servo sürücü arızalıdır.	Alarma neden olan eksende bir önceki veya bir sonraki servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
36.2	Sürekli haberleşme verisi hatası (güvenli gözlem fonksiyonu)	[AL. 36.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 37		Adı: Parametre hatası					
Alarmın içeriği		• Parametre ayarı doğru değildir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
37.1	Parametre ayar aralığı hatası	(1)	Bir parametre ayar aralığının dışında ayarlanmıştır.	Parametre hata No. ve değeri kontrol edilir.	Ayar aralığının dışındadır.	Aralığın içinde ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Ayar aralığındadır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Bir parametre ayarı diğeri ile çelişiyor.	Parametre hatası No. ve değeri kontrol edilir.	Ayarlanan değer doğru değildir.	Ayarlanan değeri düzeltiniz.	
					Ayarlanan değer doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Parametre ayarı servo sürücü arızası nedeniyle değişmiştir.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
37.2	Parametre kombinasyon hatası	(1)	Bir parametre ayarı diğeri ile çelişiyor.	Parametre hatası No. ve ayar değeri kontrol edilir.	Ayarlanan değer doğru değildir.	Ayarlanan değeri düzeltiniz. (Ana bağımlı fonksiyonu ayarlandığında, (2)'yi de kontrol ediniz.)	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
		(2)	Ana tarafta [Pr. PA01]'de "standart kontrol modu" veya "tam kapalı çevrim kontrol modu" dışında bir ayar yapılmıştır.	Parametre ayarı kontrol edilir.	[Pr. PA01]'de "standart kontrol modu" veya "tam kapalı çevrim kontrol modu" dışında bir moda ayarlanmıştır.	[Pr. PA01]'i "standart kontrol modu" veya "tam kapalı çevrim kontrol modu" şeklinde ayarlayınız.	[B] (ana)
					[Pr. PA01] "standart kontrol modu" veya "tam kapalı çevrim kontrol modu" şeklinde ayarlanmıştır.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Bağımlı tarafta [Pr. PA01]'de "standart kontrol modu" dışında bir ayar yapılmıştır.	Parametre ayarı kontrol edilir.	[PA01]'de "standart kontrol modu" dışında bir ayar yapılmıştır.	[Pr. PA01]'i "standart kontrol modu" şeklinde ayarlayınız.	[B] (bağımlı)
					PA01] "standart kontrol modu" şeklinde ayarlanmıştır.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	[Pr. PA04]'de "Zorla durdurma yavaşlatma fonksiyonu seçimi" etkin durumdadır.	Parametre ayarı kontrol edilir.	[Pr. PA04]'de "Zorla durdurma yavaşlatma fonksiyonu seçimi" ayarı etkin durumdadır.	[Pr. PA04]'de "Zorla durdurma yavaşlatma fonksiyonu seçimi" ayarını kaldırınız.	[B] (ana) (bağımlı)
37.3	Nokta tablosu ayar hatası	(1)	Nokta tablosu ayarı doğru değildir.	Nokta tablolarının ayarı, ayar aralığının içinde olmalıdır. Parametre hatası No. ve nokta tablosu hatası No. servo sürücünün göstergesinde görünür. Nokta tablosunun değeri MR Configurator2'den kontrol edilir.	Ayarlanan değer doğru değildir.	Ayarlanan değeri düzeltiniz.	[A] [GF]
					Ayarlanan değer doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)		Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 39		Adı: Program hatası					
Alarmın içeriği		• Program çalışması için kullanılan bir program doru değildir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
39.1	Program hatası	(1)	Güç verildiğinde program hatası görülüyor. (Programda bir hata vardır.)	Programın servo sürücüye yazılması sırasında bir hata olmamalıdır. (gürültü etkisi, güç kesilmesi vs)	Arızalıdır.	Programı yeniden yazınız.	[A]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızası nedeniyle bir program değişmiştir.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
39.2	Harici komut argümanı hatası	(1)	Program başlatıldıktan sonra hiç program yazılmamıştır.	Program yazılıp yazılmadığı kontrol edilir.	Yazılmamıştır.	Programı yazınız.	
					Yazılmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Bir komut argümanında spesifikasyonların dışında bir değer kullanılmaktadır.	Komutun açıklamasında bir hata olup olmadığı kontrol edilir.	Hatalıdır.	Komut açıklamasını düzeltiniz.	
					Bir hata yoktur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızası nedeniyle bir program değişmiştir.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
39.3	Kaydedici No. hatası	(1)	Bir komut için kullanılan belirli bir sayıdaki genel amaçlı kaydedici sayısı değeri spesifikasyonların dışındadır.	Komutun açıklamasında bir hata olup olmadığı kontrol edilir.	Hatalıdır.	Komut açıklamasını düzeltiniz.	
					Bir hata yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızası nedeniyle bir program değişmiştir.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
39.4	Haberleşme sağlamayan komut hatası	(1)	Kullanılan bir komut program ile haberleşme sağlamıyor.	Komutun açıklamasında bir hata olup olmadığı kontrol edilir.	Hatalıdır.	Komut açıklamasını düzeltiniz.	
					Bir hata yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızası nedeniyle bir program değişmiştir.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 3A		Adı: Ani akım bastırma devresi hatası					
Alarmın içeriği		Ani akım bastırma devresi hatası algılanmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
3A.1	Ani akım bastırma devresi hatası	(1)	Ani akım bastırma devresi arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]

Alarm No.: 3D		Adı: Sürücü ile haberleşmede parametre ayarı hatası					
Alarmın içeriği		Sürücü ile haberleşmede kontrol parametresi ayar değeri doğru değildir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
3D.1	Bağımlı ünite de sürücü ile haberleşmede parametre kombinasyon hatası	(1)	Ana ünite de sürücü ile haberleşme için veri iletimi doğru ayarlanmamıştır.	Ana tarafta [Pr. PD16] ve [Pr. PD17] ayarları kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[B] (bağımlı)
3D.2	Ana ünite de sürücü ile haberleşmede parametre kombinasyon hatası	[AL. 3D.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					[B] (ana)

Alarm No.: 3E		Adı: Çalışma modu hatası					
Alarmın içeriği		Çalışma modu ayarı değişmiştir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
3E.1	Çalışma modu hatası	(1)	J3 uyum modunda kullanılan MR-J4 servo sürücü diğer SSCNET III/H kontrol ünitesine bağlanmıştır. Veya SSCNET III/H kontrol ünitesine bağlı olan bir MR-J4 servo sürücü SSCNET III kontrol ünitesine bağlanmıştır.	Bağlantının bu şekilde değiştirilip değiştirilmediği kontrol edilir.	Bağlantı değiştirilmiştir.	Servo sürücüyü MR Configurator2'deki dahili uygulama yazılımı "MR- J4(W)-B mod seçimi" ile başlatınız ve sonra sürücüyü kontrol ünitesine bağlayınız.	[B] [WB]
		(2)	[Pr. PA01] ayar değeri değişmiştir.	[Pr. PA01] kontrol edilir.	Değiştirilmiş.	[Pr. PA01]'i doğru olarak ayarlayınız.	
3E.6	Çalışma modu değiştirme hatası	(1)	Servo sürücünün belleğindeki pozisyonlama verileri metodu (nokta tablosu metodu/ program metodu) ile güncel pozisyonlama modu (nokta tablosu metodu/ program metodu) farklıdır.	Pozisyonlama modunun (nokta tablosu metodu/ program metodu) değiştirilip değiştirilmediği kontrol edilir.	Bir amaç için değiştirilmiştir.	Pozisyonlama modu değiştirildikten sonra, nokta tablosu metodunu/ program metodunu başlatınız. ("MR-J4- A_-RJ Servo Sürücü Kullanma Kılavuzu'na bakınız (Pozisyonlama modu)" bölüm 7.2.8 [Pr. PT34])	[A]
				Pozisyonlama modu: [Pr. PA01] "___ x"	Yanlışlıkla değiştirilmiştir.	Pozisyonlama modunu yeniden doğru olarak ayarlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 42		Adı: Servo kontrol hatası (lineer servo motor ve direk sürülen motor için)					
Alarmın içeriği		● Bir servo kontrol hatası oluşmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
42.1	Pozisyon sapmasında servo kontrol hatası	(1)	Lineer enkoderin çözünürlük ayarı ayarlanan değerden farklıdır.	[Pr. PL02] ve [Pr. PL03] ayarları kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B]
					Ayar doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	[WB] [GF]
		(2)	Lineer enkoderin montaj yönü doğru değildir.	Lineer enkoderin ve lineer servo motorun polariteleri kontrol edilir.	Montaj yönü doğru değildir.	Doğru monte ediniz. Parametrenin "Enkoder darbe sayımı polarite seçimi" ayarı istenen şekilde olmalıdır. [A]: [Pr. PC45] [B][WB][GF]: [Pr. PC27]	
					Montaj yönü doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	Bağlantılar kontrol edilir.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Kablo bağlantıları doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Başlangıçta manyetik kutup algılama yürütülmemiştir.	Manyetik kutup algılama yürütülür ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Manyetik kutup algılamayı yürütünüz.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Pozisyon sapması algılama seviyesini aşıyor.	Zayıflayan darbelerin değeri kontrol edilir.	Sapma büyüktür.	Çalışma durumunu gözden geçiriniz. Duruma göre [Pr. PL05] ayarını kontrol ediniz.	
		42.2	Hız sapmasında servo kontrol hatası	(1)	Lineer enkoderin çözünürlük ayarı ayarlanan değerden farklıdır.	[Pr. PL02] ve [Pr. PL03] ayarları kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.
Ayar doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.						
(2)	Lineer enkoderin montaj yönü doğru değildir.			Lineer enkoderin ve lineer servo motorun polariteleri kontrol edilir.	Montaj yönü doğru değildir.	Doğru monte ediniz. Parametrenin "Enkoder darbe sayımı polarite seçimi" ayarı istenen şekilde olmalıdır. [A]: [Pr. PC45] [B][WB][GF]: [Pr. PC27]	
					Montaj yönü doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
(3)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.			Bağlantılar kontrol edilir.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Kablo bağlantıları doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
(4)	Başlangıçta manyetik kutup algılama yürütülmemiştir.			Manyetik kutup algılama yürütülür ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir	Tekrarlanmıyor.	Manyetik kutup algılamayı yürütünüz.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
(5)	Hız sapması algılama seviyesini aşıyor.			Hız komutu ile güncel hız arasındaki sapma hesaplanır.	Sapma büyüktür.	Çalışma durumunu gözden geçiriniz. Duruma göre [Pr. PL06] ayarını kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 42		Adı: Servo kontrol hatası (lineer servo motor ve direk sürülen motor için)					
Alarmın içeriği		• Bir servo kontrol hatası oluşmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
42.3	Tork/itme sapmasında servo kontrol hatası	(1)	Lineer enkoderin çözünürlük ayarı ayarlanan değerden farklıdır.	[Pr. PL02] ve [Pr. PL03] ayarları kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [GF]
					Ayar doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Lineer enkoderin montaj yönü doğru değildir.	Lineer enkoderin ve lineer servo motorun polariteleri kontrol edilir.	Montaj yönü doğru değildir.	Doğru monte ediniz. Parametrenin "Enkoder darbe sayımı polarite seçimi" ayarı istenen şekilde olmalıdır. [A]: [Pr. PC45] [B][WB][GF]: [Pr.PC27]	
					Montaj yönü doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	Kablo bağlantıları kontrol edilir.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Kablo bağlantıları doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Başlangıçta manyetik kutup algılama yürütülmemiştir.	Manyetik kutup algılama yürütülür ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Manyetik kutup algılamayı yürütünüz.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Tork/itme sapması algılama seviyesini aşıyor.	Güncel komut ile tork/itme arasındaki sapma hesaplanır.	Sapma büyüktür.	Çalışma durumunu gözden geçiriniz. Duruma göre [Pr. PL07] ayarını kontrol ediniz.	

Alarm No.: 42		Adı: Tam kapalı çevrim kontrol hatası algılama (tam kapalı çevrim kontrolü sırasında)					
Alarmın içeriği		• Tam kapalı çevrim kontrol hatası oluşmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
42.8	Pozisyon sapmasında tam kapalı çevrim kontrol hatası	(1)	Yük tarafındaki enkoderin çözünürlük ayarı ayarlanan değerden farklıdır.	[Pr. PE04] ve [Pr. PE05] ayarları kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B]
					Ayar doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	[WB] [GF]
		(2)	Yük tarafındaki enkoderin montaj yönü doğru değildir.	Yük tarafındaki enkoderin montaj yönü kontrol edilir.	Montaj yönü doğru değildir.	Doğru monte ediniz. Parametrenin "Enkoder darbe sayımı polarite seçimi" ayarı istenen şekilde olmalıdır. [A]: [Pr. PC45] [B][WB][GF]: [Pr. PC27]	
					Montaj yönü doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Pozisyon sapması algılama seviyesini aşıyor.	Zayıflayan darbelerin değeri kontrol edilir.	Sapma büyüktür.	Çalışma durumunu gözden geçiriniz. Duruma göre [Pr. PE07] ayarını kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 42		Adı: Tam kapalı çevrim kontrol hatası algılama (tam kapalı çevrim kontrolü sırasında)				
Alarmın içeriği		Bir tam kapalı çevrim kontrol hatası oluşmuştur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
42.9	Hız sapmasında tam kapalı çevrim kontrol hatası	(1)	Yük tarafındaki enkoderin çözünürlük ayarı ayarlanan değerden farklıdır.	[Pr. PE04] ve [Pr. PE05] ayarları kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.
					Ayar doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.
		(2)	Yük tarafındaki enkoderin montaj yönü doğru değildir.	Yük tarafındaki enkoderin montaj yönü kontrol edilir.	Montaj yönü doğru değildir.	Doğru monte ediniz. Parametrenin "Enkoder darbe sayımı polarite seçimi" ayarı istenen şekilde olmalıdır. [A]: [Pr. PC45] [B]: [WB][GF]: [Pr. PC27]
					Montaj yönü doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.
		(3)	Hız sapması algılama seviyesini aşıyor.	Hız komutu ile güncel hız arasındaki sapma hesaplanır.	Sapma büyüktür.	Çalışma durumunu gözden geçiriniz. Duruma göre [Pr. PE06] ayarını kontrol ediniz.
42.A	Pozisyon sapmasında stop komutu sırasında tam kapalı çevrim kontrol hatası	[AL. 42.8] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				

Alarm No.: 45		Adı: Ana devre aygıtı aşırı ısınma				
Alarmın içeriği		Servo sürücünün içi aşırı ısınıyor.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
45.1	Ana devre aygıtı aşırı ısınma hatası 1	(1)	Ortam sıcaklığı 55 °C 'yi aşmıştır.	Ortam sıcaklığı kontrol edilir.	Sıcaklık 55 °C 'nin üstündedir.	Ortam sıcaklığını düşürünüz.
					55 °C'nin altındadır.	(2)'yi kontrol ediniz.
		(2)	Yakın montaj spesifikasyonların dışındadır.	Yakın montaj spesifikasyonları kontrol edilir.	Spesifikasyonların dışındadır.	Spesifikasyonların aralığında kullanınız.
					Spesifikasyonların içindedir.	(3)'ü kontrol ediniz.
		(3)	Aşırı yük nedeniyle sıklıkla açılıp "ON" kapanıyor "OFF".	Tekrarlanan aşırı yük durumu kontrol edilir.	Sıklıkla oluyor.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.
					Olmuyor.	(4)'ü kontrol ediniz.
		(4)	Soğutma fanı, soğutucu veya havalandırma boşlukları yabancı maddeler ile tıkanmıştır.	Fan, soğutucu ve havalandırma boşlukları temizlenir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Düzenli olarak temizleyiniz.
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.
		(5)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.
45.2	Ana devre aygıtı aşırı ısınma hatası 2	(1)	[AL. 45.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 46		Adı: Servo motorda aşırı ısınma				
Alarmın içeriği		• Servo motor aşırı ısınıyor.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
46.1	Servo motorda anormal sıcaklık 1	(1)	Servo motorun ortam sıcaklığı 40 °C'yi aşmıştır.	Servo motorun ortam sıcaklığı kontrol edilir.	Sıcaklık 40 °C'nin üstündedir.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					40 °C'nin altındadır.	
		(2)	Servo motor aşırı yüklenmiştir.	Verimli yük oranı kontrol edilir.	Verimli yük oranı yüksektir.	
					Verimli yük oranı küçüktür.	
		(3)	Enkoderdeki termik sensör arızalıdır.	Alarm durumunda servo motorun sıcaklığı kontrol edilir.	Servo motorun sıcaklığı düşüktür.	
					Servo motoru değiştiriniz.	
46.2	Servo motorda anormal sıcaklık 2	(1)	Lineer servo motorun veya direk sürülen motorun ortam sıcaklığı 40 °C'yi aşmıştır.	Lineer servo motorun veya direk sürülen motorun ortam sıcaklığı kontrol edilir.	Sıcaklık 40 °C'nin üstündedir.	[A] [B] [WB] [GF]
					40 °C'nin altındadır.	
		(2)	Lineer servo motor veya direk sürülen motor aşırı yük altındadır.	Verimli yük oranı kontrol edilir.	Verimli yük oranı yüksektir.	
					Verimli yük oranı küçüktür.	
					Servo motoru değiştiriniz.	
					Servo motoru değiştiriniz.	
46.3	Termistör bağlı değil hatası	(1)	Termistörün kabloları bağlı değildir.	Termistörün kabloları kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.
					Bağlıdır.	
		(2)	HG- JR22K1M(4) servo motorda HF-JP serisi servo motorlarda kullanılan MR ENECBL_M-H enkoder kablosu kullanılmıştır.	Enkoder kablosunun modeli kontrol edilir.	MR-ENECBL_M-H kullanılmıştır.	
					MR-ENECBL_M-H-MTH kullanılmıştır.	
		(3)	Termistörün kabloları iletmiyor.	Termistörün kabloları kontrol edilir.	Bağlı değildir.	
					Bağlıdır.	
46.4	Termistör devresi hatası	(1)	Servo sürücünün termistör devresi arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.
46.5	Servo motorda anormal sıcaklık 3	[AL. 46.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				
46.6	Servo motorda anormal sıcaklık 4	(1)	Servo sürücünün sürekli çıkış akımını aşan bir akım uygulanmıştır.	Verimli yük oranı kontrol edilir.	Verimli yük oranı yüksektir.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 47		Adı: Soğutma fanı hatası					
Alarmın içeriği		- Servo sürücünün soğutma fanının dönüş hızı düşmüştür. - Fan hızı alarm seviyesine veya bunun altına düşmüştür.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
47.1	Soğutma fanı durma hatası	(1)	Soğutma fanına yabancı maddeler sıkışmıştır.	Soğutma fanına yabancı maddeler sıkışıp sıkışmadığı kontrol edilir.	Bir takım maddeler sıkışmıştır.	Yabancı maddeleri temizleyiniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Hiçbir şey sıkışmamıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Soğutma fanının ekonomik ömrü dolmuştur.	Soğutma fanının çalışması kontrol edilir.	Fan duruyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
47.2	Soğutma fanı hız düşmesi hatası	(1)	Soğutma fanına yabancı maddeler sıkışmıştır.	Soğutma fanına yabancı maddeler sıkışıp sıkışmadığı kontrol edilir.	Bir takım maddeler sıkışmıştır.	Yabancı maddeleri temizleyiniz.	
					Hiçbir şey sıkışmamıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Soğutma fanının ekonomik ömrü dolmuştur.	Soğutma fanının hızı kontrol edilir.	Fan hızı alarm seviyesinin altındadır.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

Alarm No.: 50		Adı: Aşırı yük 1					
Alarmın içeriği		• Servo sürücünün aşırı yükten koruma karakteristikleri aşılmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
50.1	Çalışma sırasında termik aşırı yük hatası 1	(1)	Servo motor güç kablosu kopmuştur.	Servo motor güç kablosu kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo motor güç kablosunu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Elektromanyetik fren bırakmamıştır. (Elektromanyetik fren aktive olmuştur.)	Çalışma sırasında elektromanyetik frenin bırakıp bırakmadığı kontrol edilir.	Bırakmıyor.	Elektromanyetik freni serbest bırakınız.	
					Bırakıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücünün sürekli çıkış akımını aşan bir akım uygulanmıştır.	Verimli yük oranı kontrol edilir.	Verimli yük oranı yüksektir.	Yükü azaltınız veya daha yüksek kapasiteli bir motor kullanınız.	
					Verimli yük oranı küçüktür.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Enkoder kablosunun bağlandığı yer hatalıdır.	CN2A, CN2B ve CN2C'nin bağlantı noktaları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	[WB]
					Doğrudur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Servo sistem kararlı değil ve titreşim yapıyor.	Servo motorun titreşim yapıp yapmadığı kontrol edilir.	Titreşim yapıyor.	Kazançları ayarlayınız. MR-J4-03A6(-RJ) ve MR-J4W2-0303B6 servo sürücülerin ayarı 24V olmasına rağmen, ana devre güç kaynağı voltajının 48V DC olup olmadığını kontrol ediniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Titreşim yapmıyor.	(7)'yi kontrol ediniz.	
					(7)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.
		Tekrarlanıyor.	(8)'i kontrol ediniz.				
		(8)	Enkoder veya lineer enkoder arızalıdır.	Servo motor veya lineer enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru veya lineer enkoderi değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 50		Adı: Overload 1					
Alarmın içeriği		• Servo sürücünün aşırı yükten koruma karakteristikleri aşılmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
50.2	Çalışma sırasında termik aşırı yük hatası 2	[AL. 50.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
50.3	Çalışma sırasında termik aşırı yük hatası 4						
50.4	Durma sırasında termik aşırı yük hatası 1	(1)	Hareketli bir parça makineye çarpmıştır.	Herhangi bir parçanın çarpıp çarpmadığı kontrol edilir.	Çarpmıştır.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	[A]
					Çarpmamıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	[B]
		(2)	Servo motor güç kablosu kopmuştur.	Servo motor güç kablosu kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo motor güç kablosunu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[WB]
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	[RJ010]
		(3)	Servo-kilitleme sırasında titreme oluyor.	Titreme olup olmadığı kontrol edilir.	Titreme vardır.	Kazançları ayarlayınız.	[GF]
					Titreme yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Elektromanyetik fren bırakmamıştır. (Elektromanyetik fren aktive olmuştur.)	Çalışma sırasında elektromanyetik frenin bırakıp bırakmadığı kontrol edilir.	Bırakmıyor.	Elektromanyetik freni serbest bırakınız.	
					Bırakıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Servo sürücünün sürekli çıkış akımını aşan bir akım uygulanmıştır.	Verimli yük oranı kontrol edilir.	Verimli yük oranı yüksektir.	Yükü azaltınız veya daha yüksek kapasiteli bir motor kullanınız.	
					Verimli yük oranı küçüktür.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Enkoder kablosunun bağlandığı yer hatalıdır.	CN2A, CN2B ve CN2C'nin bağlantı noktaları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	[WB]
					Doğrudur.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Servo sistem kararlı değil ve titreşim yapıyor.	Servo motorun titreşim yapıp yapmadığı kontrol edilir.	Titreşim yapıyor.	Kazançları ayarlayınız.	[A]
					Titreşim yapmıyor.	(8)'i kontrol ediniz.	[B]
		(8)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[WB]
					Tekrarlanıyor.	(9)'u kontrol ediniz.	[RJ010]
		(9)	Enkoder, servo motor veya lineer enkoder arızalıdır.	Servo motor veya lineer enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru veya lineer enkoderi değiştiriniz.	[GF]
50.5	Durma sırasında termik aşırı yük hatası 2	[AL. 50.4] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
50.6	Durma sırasında termik aşırı yük hatası 4						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 51		Adı: Aşırı yük 2				
Alarmın içeriği		• Makinenin sıkışması veya benzeri bir nedenle sürekli olarak maksimum çıkış akımı akmaktadır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
51.1	Çalışma sırasında termik aşırı yük hatası 3	(1)	Servo motor güç kablosu kopmuştur.	Servo motor güç kablosu kontrol edilir.	Bağlı değildir.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Bağlıdır.	
		(2)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru değildir.	
					Doğrudur.	
		(3)	Enkoder kablosunun bağlantısı hatalıdır.	Enkoder kablosunun doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru değildir.	
					Doğrudur.	
		(4)	Tork yeterli değildir.	Pik yük oranı kontrol edilir.	Tork doyuma ulaşmıştır.	
					Tork doyuma ulaşmamıştır.	
		(5)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	
					Tekrarlanıyor.	
		(6)	Enkoder veya servo motor arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	
					Tekrarlanmıyor.	
51.2	Durma sırasında termik aşırı yük hatası 3	(1)	Hareketli bir parça makineye çarpmıştır.	Herhangi bir parçanın çarpıp çarpmadığı kontrol edilir.	Çarpmıştır.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.
					Çarpmamıştır.	(2) Bakınız.
		(2)	Servo motor güç kablosu kopmuştur.	[AL. 51.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.		
		(3)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.			
		(4)	Enkoder kablosunun bağlantısı hatalıdır.			
		(5)	Tork doyuma ulaşmıştır.			
		(6)	Servo sürücü arızalıdır.			
		(7)	Bir enkoder arızalıdır.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 52		Adı: Aşırı hata					
Alarmın içeriği		• Zayıflayan darbeler alarm seviyesini aşmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
52.1	Aşırı zayıflayan darbe 1	(1)	Servo motor güç kablosu kopmuştur.	Servo motor güç kablosu kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo motor güç kablosunu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Enkoder kablosunun bağlantısı hatalıdır.	Enkoder kablosunun doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Tork limiti etkinleşmiştir.	Tork limitlemenin sürüp sürmediği kontrol edilir.	Tork limitleme devam ediyor.	Tork limit değerini arttırınız.	
					Tork limitleme devam etmiyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Hareketli bir parça makineye çarpmıştır.	Herhangi bir parçanın çarpıp çarpmadığı kontrol edilir.	Çarpmıştır.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	
					Çarpmamıştır.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Elektromanyetik fren serbest bırakılmamıştır. (Elektromanyetik fren aktive olmuştur.)	Çalışma sırasında elektromanyetik frenin bırakıp bırakmadığı kontrol edilir.	Bırakmıyor.	Elektromanyetik freni serbest bırakınız.	
					Bırakıyor.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Tork yeterli değildir.	Pik yük oranı kontrol edilir.	Tork doyuma ulaşmıştır.	Yükü azaltınız. Veya daha yüksek kapasiteli bir motor kullanınız.	
					Tork doyuma ulaşmamıştır.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Güç kaynağının voltajı düşüyor.	Bara voltaj değeri kontrol edilir.	Bara voltajı düşüktür.	Güç kaynağının voltajını ve kapasitesini kontrol ediniz.	
					Bara voltajı yüksektir.	(9)'u kontrol ediniz.	
		(9)	Hızlanma/yavaşlama zaman sabiti çok kısadır.	Daha uzun yavaşlama zaman sabiti ayarlanır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Hızlanma/yavaşlama zaman sabitini arttır.	
					Tekrarlanıyor.	(10)'u kontrol ediniz.	
		(10)	Pozisyon döngü kazancı çok düşüktür.	Pozisyon döngü kazancı artırılır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Pozisyon döngü kazancını arttır. ([Pr. PB08]).	
					Tekrarlanıyor.	(11)'i kontrol ediniz.	
		(11)	Aşırı hata alarm seviyesi doğru olarak ayarlanmamıştır.	Aşırı hata alarm seviyesi ayarı kontrol edilir. [A]: [Pr. PC24], [Pr. PC43] [B]: [WB] [RJ010] [GF]: [Pr. PC01], [Pr. PC06]	Doğru olarak ayarlanmamıştır.	Doğru olarak ayarlayınız.	
					Doğru olarak ayarlanmıştır.	(12)'yi kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 52		Adı: Aşırı hata						
Alarmın içeriği		• Zayıflayan darbeler alarm seviyesini aşmıştır.						
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef		
52.1	Aşırı zayıflayan darbe 1	(12)	Servo motorun şaftı harici bir güç ile döndürülmüştür./Linear servo motorun hareketli parçası harici bir güç ile hareket ettirilmiştir.	Servo kilitleme durumunda güncel pozisyon ölçülür.	Harici bir güç ile döndürülmüştür. Harici bir güç ile hareket ettirilmiştir.	Makineyi gözden geçiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]	
					Harici bir güç ile hareket ettirilmemiştir.	(13)'ü kontrol ediniz.		
		(13)	Enkoder veya servo motor arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.		(14)'ü kontrol ediniz.
					Tekrarlanıyor.			
		(14)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.		
52.3	Aşırı zayıflayan darbe 2	[AL. 52.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.						
52.4	0 tork limiti sırasında aşırı hata	(1)	Tork limiti 0'dır.	Tork limiti değeri kontrol edilir.	Tork limiti 0'dır.	Tork limiti 0 olduğu sürece bir komut girilemez.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]	
52.5	Aşırı zayıflayan darbe 3	[AL. 52.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.						

Alarm No.: 54		Adı: Salınım algılama					
Alarmın içeriği		• Servo motorda bir salınım algılanmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
54.1	Salınım algılama hatası	(1)	Servo sistemi kararlı değil ve salınım yapıyor.	Servo sistemin salınım yapıp yapmadığı kontrol edilir. MR Configurator2 ile tork dalgası kontrol edilir.	Tork dalgası titreşiyor.	Otomatik ayarlama ile servo kazancını ayarlayınız. Makinenin rezonans bastırma filtresini ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					Tork dalgası titreşmiyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Bozulmalar nedeniyle rezonans frekansı değişmiştir.	Cihazın rezonans frekansı ölçülür ve makinenin rezonans bastırma filtresinin ayar değeri ile karşılaştırılır.	Cihazın rezonans frekansı filtre ayar değerinden farklıdır.	Makinenin rezonans bastırma filtresinin ayar değerini değiştiriniz.	
					Cihazın rezonans frekansı filtre ayar değeri ile aynıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Enkoder veya lineer enkoder arızalıdır.	Servo motor veya lineer enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru veya lineer enkoderi değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 56		Adı: Zorla durdurma hatası					
Alarmın içeriği		• Zorla durdurma ile yavaşlatma sırasında servo motor normal yavaşlamıyor.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
56.2	Zorla durdurma sırasında aşırı hız	(1)	Zorla durdurma yavaşlatma zaman sabiti kısadır. [A]: [Pr. PC51] [B] [WB] [RJ010] [GF]: [Pr. PC24]	Parametre ayar değeri artırılır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Yavaşlatma zaman sabitini ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Tork limiti etkinleşmiştir.	Tork limitlemenin sürüp sürmediği kontrol edilir.	Tork limitleme devam ediyor.	Tork limit değerini gözden geçiriniz.	
				Tork limitleme devam etmiyor.	(3)'ü kontrol ediniz.		
		(3)	Servo sistemi kararlı değil ve salınım yapıyor.	Servo sistemin salınım yapıp yapmadığı kontrol edilir. MR Configurator2 ile tork dalgası kontrol edilir.	Tork dalgası titreşiyor.	Servo kazancını ayarlayınız. Makinenin rezonans bastırma filtresini ayarlayınız.	
				Tork dalgası titreşmiyor.	(4)'ü kontrol ediniz.		
		(4)	Enkoder veya lineer enkoder arızalıdır.	Servo motor veya lineer enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru veya lineer enkoderi değiştiriniz.	
56.3	Zorla durdurma sırasında tahmin edilen mesafe aşıyor	(1)	Zorla durdurma yavaşlatma zaman sabiti kısadır. [A]: [Pr. PC51] [B] [WB] [RJ010] [GF]: [Pr. PC24]	Parametre ayar değeri artırılır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Yavaşlatma zaman sabitini ayarlayınız.	
				Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Tork limiti etkinleşmiştir.	Tork limitlemenin sürüp sürmediği kontrol edilir.	Tork limitleme devam ediyor.	Tork limit değerini gözden geçiriniz.	
				Tork limitleme devam etmiyor.	(3)'ü kontrol ediniz.		
		(3)	Enkoder veya lineer enkoder arızalıdır.	Servo motor veya lineer enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru veya lineer enkoderi değiştiriniz.	
		(4)					

Alarm No.: 61		Adı: Çalışma hatası					
Alarmın içeriği		• Pozisyonlama fonksiyonunun bir çalışması arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
61.1	Nokta tablosu ayar aralığı hatası	(1)	Son nokta tablosunun (255) alt fonksiyonuna "1" veya "3" ayarlanmıştır.	"1" veya "3" ayarlanıp ayarlanmadığı kontrol edilir.	Ayarlanmıştır.	Ayarları gözden geçiriniz.	[A] [GF]

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 63		Adı: STO zamanlama hatası					
Alarmın içeriği		• Servo motor dönerken STO giriş sinyali kesiliyor.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
63.1	STO1 off	(1)	Aşağıdaki hız koşulla-rında STO1 kapatılmıştır "OFF" (etkin). Servo motor hızı: 50 devir/dak veya daha fazla Lineer servo motor hızı: 50 mm/s veya daha fazla Direk sürülen motor hızı: 5 devir/dak veya daha fazla	STO1'in "OFF" (etkin) olup olmadığı kontrol edilir.	"OFF"tur (etkin).	STO1'i "ON" durumuna (etkin değil) getiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
63.2	STO2 off	(1)	Aşağıdaki hız koşullarında STO2 kapatılmıştır "OFF" (etkin). Servo motor hızı: 50 devir/dak veya daha fazla Lineer servo motor hızı: 50 mm/s veya daha fazla Direk sürülen motor hızı: 5 devir/dak veya daha fazla	STO2'nin "OFF" (etkin) olup olmadığı kontrol edilir.	"OFF"tur (etkin).	STO2'yi "ON" durumuna (etkin değil) getiriniz.	
63.5	Fonksiyonel güvenlik ünitesinde STO	(1)	Aşağıdaki hız koşullarında fonksiyonel güvenlik ünitesinde STO kapatılmıştır "OFF" (etkin). Servo motor hızı: 50 devir/dak veya daha fazla Lineer servo motor hızı: 50 mm/s veya daha fazla Direk sürülen motor hızı: 5 devir/dak veya daha fazla	Fonksiyonel güvenlik ünitesinde STO'nun "OFF" (etkin) olup olmadığı kontrol edilir.	"OFF"tur (etkin).	STO'yu "ON" durumuna (etkin değil) getiriniz.	

Alarm No.: 64		Adı: Fonksiyonel güvenlik ünitesinde ayar hatası					
Alarmın içeriği		• Servo sürücüde veya fonksiyonel güvenlik ünitesinde bir ayar hatalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
64.1	STO giriş hatası	(1)	Bir fonksiyonel güvenlik ünitesi kullanıldığında, servo sürücüde CN8'e bir konnektör bağlanır.	CN8'de konnektör bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlıdır.	Servo sürücü kontrol devresinin güç kaynağını kapatınız ve sonra CN8'deki konnektörü sökünüz.	[A] [B]
64.2	Uyum modu ayar hatası	(1)	Bir fonksiyonel güvenlik ünitesi kullanıldığında, J3 uyum modu ayarlanmıştır.	Parametre ayarı kontrol edilir.	J3 uyum modu ayarlanmıştır.	J3 uyum modu fonksiyonel güvenlik ünitesi tarafından desteklenmez. Doğru olarak ayarlayınız.	
64.3	Çalışma modu ayar hatası	(1)	Tam kapalı çevrim kontrol modunda, lineer servo motor kontrol modunda veya direk sürülen motor kontrol modunda hız gözlem fonksiyonu etkinleştirilmiştir.	Parametre ayarının doğru olup olmadığı kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 65		Adı: Fonksiyonel güvenlik ünitesi bağlantı hatası					
Alarmın içeriği		• Bir fonksiyonel güvenlik ünitesi ile servo sürücü arasında haberleşme veya sinyal hatalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
65.1	Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme hatası 1	(1)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi "OFF" durumuna geçmiştir.	Fonksiyonel güvenlik ünitesinin montajı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo sürücü kontrol devresinin güç kaynağını kapatınız ve sonra fonksiyonel güvenlik ünitesini bağlayınız.	[A] [B]
					Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştirilir ve sonra hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
65.2	Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme hatası 2	[AL. 65.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
65.3	Fonksiyonel güvenlik haberleşme hatası 3						
65.4	Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme hatası 4						
65.5	Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme hatası 5						
65.6	Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme hatası 6						
65.7	Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme hatası 7						
65.8	Fonk. güvenlik ünitesi kapatma sinyali hatası 1						
65.9	Fonk. güvenlik ünitesi kapatma sinyali hatası 2						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 66		Adı: Enkoder başlangıç haberleşme hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)					
Alarmın içeriği		- Bağlanan enkoder servo sürücü ile uyumlu değildir. - Enkoder ile servo sürücü arasındaki haberleşmede bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
66.1	Enkoder başlangıç haberleşmesi- Veri alma hatası1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Bir enkoder kablosu arızalıdır.	Enkoder kablosunda kablo kırığı veya kısa devre aranır.	Arızalıdır.	Kabloyu değiştiriniz veya tamir ediniz.	[A] [B]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
66.2	Enkoder başlangıç haberleşmesi - Veri alma hatası 2 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	[AL. 66.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
66.3	Enkoder başlangıç haberleşmesi - Veri alma hatası 3 (güvenlik gözlem fonksiyonu)						
66.7	Enkoder başlangıç haberleşmesi - Veri iletme hatası 1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)						
66.9	Enkoder başlangıç haberleşmesi - İşlem hatası 1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Fonksiyonel güvenliği olan bir servo motor bağlanmamıştır.	Fonksiyonel güvenliği olan bir servo motorun bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Servo motorda fonksiyonel güvenlik yoktur.	Fonksiyonel güvenliği olan bir servo motor bağlayınız.	[A] [B]
					Servo motorda fonksiyonel güvenlik vardır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 67		Adı: Enkoder normal haberleşme hatası 1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)					
Alarmın içeriği		• Enkoder ile servo sürücü arasındaki haberleşmede bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
67.1	Enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Bir enkoder kablosu arızalıdır.	Enkoder kablosunda kablo kırığı veya kısa devre aranır.	Arızalıdır.	Kabloyu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A] [B]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Aygıtın yakınındaki birşey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı, vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
67.2	Enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 2 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	[AL. 67.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
67.3	Enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 3 (güvenlik gözlem fonksiyonu)						
67.4	Enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 4 (güvenlik gözlem fonksiyonu)						
67.7	Enkoder normal haberleşme - Veri iletme hatası 1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 68		Adı: STO tanılama hatası					
Alarmın içeriği		• STO giriş sinyalinde bir hata algılandı.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
68.1	Uyumsuz STO sinyali hatası	(1)	STO1 ve STO2 girişleri doğru değildir.	CN8 konnektöründe STO1 ve STO2 bağlantıları kontrol edilir.	Doğru bağlanmamıştır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	[A] [B]
					Doğru bağlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	[WB] [GF]
		(2)	STO1'in ve STO2'nin giriş durumları farklıdır.	STO1'in ve STO2'nin on/off durumları kontrol edilir.	STO1'in ve STO2'nin on/off durumları farklıdır.	STO1'i ve STO2'yi giriş durumları aynı olacak şekilde ayarlayınız.	
					STO1'in ve STO2'nin on/off durumları aynıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	[Pr. PF18 STO tanılama hata algılama zamanı] (J3 uzatma fonksiyonu kullanıldığında, [Pr.PX43]) ayarı doğru değildir.	Parametrede daha uzun zaman ayarlanır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Parametre ayarını gözden geçiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	STO devresi arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 69		Adı: Komut hatası					
Alarmın içeriği		- Yazılım limiti aktive edildiğinde, komut pozisyonu 32 biti (-2147483648 ila 2147483647) aşmaktadır. - Yazılım limiti aktive edildiğinde, yazılım limitinde ayarlanan değer ile komut pozisyonu arası 30 biti (-536870912 to 536870911) aşmaktadır. - LSP (İleri Dönüş Yönü Strok Limiti) veya LSN (Geri Dönüş Yönü Strok Limiti) algılandığı sıradaki algılanan pozisyon ile komut pozisyonu arası 30 biti (-536870912 ila 536870911) geçmektedir. - FLS (Üst strok limiti) veya RLS (Alt strok limiti) algılandığı sırada algılanan pozisyon ile komut pozisyonu arası 30 biti (-536870912 ila 536870911) geçmektedir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
69.1	İleri dönüş yönü yazılım limiti algılama – Aşırı komut hatası	(1)	Yazılım limiti aktive edildiğinde, komut pozisyonu 32 biti aşmaktadır.	Komut pozisyonunun doğru olup olmadığı kontrol edilir.	Komut pozisyonu 32 bit veya daha fazlasına ayarlanmıştır.	Komut pozisyonunu doğru olarak ayarlayınız.	[GF]
					Komut pozisyonu doğru ayarlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Yazılım limiti aktive edildiğinde belirlenen değer ile komut pozisyonu arası 30 biti aşmıştır.	Yazılım limitinin parametre ayarlarının ([Pr. PT15] ile [Pr. PT18]) komut pozisyonuna göre doğruluğu kontrol edilir.	Komut pozisyonunun içinde ayarlanmıştır.	[Pr. PT15]'ten [Pr. PT18]'e kadar doğru olarak ayarlayınız.	
					Doğru ayarlanmıştır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
69.2	Geri dönüş yönü yazılım limiti algılama – Aşırı komut hatası	[AL. 69.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
69.3	İleri dönüş strok sonu algılama - Aşırı komut hatası	(1)	LSP (İleri dönüş strok sonu) algılandığında algılanan pozisyon ile komut pozisyonu arası 30 biti aşmıştır.	Komut pozisyonu kontrol edilir.	Komut pozisyonu 30 bit veya daha fazlasına ayarlanmıştır.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	
					Doğru ayarlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	İleri dönüş yönü limit anahtarı LSP'ye (İleri dönüş strok sonu) bağlı değildir.	Limit anahtarının bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 69		Adı: Komut hatası				
Alarmın içeriği		- Yazılım limiti aktive edildiğinde, komut pozisyonu 32 biti (-2147483648 ila 2147483647) aşmaktadır. - Yazılım limiti aktive edildiğinde, yazılım limitinde ayarlanan değer ile komut pozisyonu arası 30 biti (-536870912 ila 536870911) aşmaktadır. - LSP (İleri Dönüş Yönü Strok Limiti) veya LSN (Geri Dönüş Yönü Strok Limiti) algılandığı sıradaki algılanan pozisyon ile komut pozisyonu arası 30 biti (-536870912 ila 536870911) geçmektedir. - FLS (Üst strok limiti) veya RLS (Alt strok limiti) algılandığı sırada algılanan pozisyon ile komut pozisyonu arası 30 biti (-536870912 ila 536870911) geçmektedir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
69.4	Geri dönüş yönü strok sonu algılama – Aşırı komut hatası	(1)	LSN (Geri dönüş yönü strok sonu) algılandığında algılanan pozisyon ile komut pozisyonu arası 30 biti aşmıştır.	Komut pozisyonu kontrol edilir.	Komut pozisyonu 30 bit veya daha fazlasına ayarlanmıştır.	[GF]
				Doğru ayarlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Geri dönüş yönü limit anahtarı LSN (Geri dönüş yönü strok sonu) bağlı değildir.	Limit anahtarının bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	
				Bağlıdır.	Doğru olarak bağlayınız.	
		(3)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	
				Tekrarlanıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.	
		(4)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	
					Bu nedene karşı gerekli önlemleri alın.	
69.5	Üst strok limiti algılama – Aşırı komut hatası	(1)	FLS (Üst strok limiti) algılandığında algılanan pozisyon ile komut pozisyonu arası 30 biti aşmıştır.	Komut pozisyonu kontrol edilir.	Komut pozisyonu 30 bit veya daha fazlasına ayarlanmıştır.	
				Doğru ayarlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Üst strok limit anahtarı bağlı değildir.	Limit anahtarının bağlantısı kontrol edilir.	Hatalıdır.	
			Veya anahtar pozisyonunun hatalı olup olmadığı araştırılır.	Bir hata yoktur.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alın.	
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	
				Bir arıza yoktur.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alın.	
		(4)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	
					Kontrol ünitesini değiştiriniz.	
69.6	Alt strok limiti algılama - Aşırı komut hatası	(1)	RLS (Alt strok limiti) algılandığında algılanan pozisyon ile komut pozisyonu arası 30 biti aşmıştır.	Komut pozisyonu kontrol edilir.	Komut pozisyonu 30 bit veya daha fazlasına ayarlanmıştır.	
				Doğru ayarlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Alt strok limit anahtarı bağlı değildir.	Limit anahtarının bağlantısı kontrol edilir.	Hatalıdır.	
			Veya anahtar pozisyonunun hatalı olup olmadığı araştırılır.	Bir hata yoktur.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alın.	
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	
				Bir sorun yoktur.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alın.	
		(4)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	
					Kontrol ünitesini değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 70		Adı: Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme hatası 1					
Alarmın içeriği		• Yük tarafındaki enkoder ile servo sürücü arasında bir haberleşme hatası olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
70.1	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - Veri alma hatası 1	(1)	Yük tarafındaki enkoder kablosu arızalıdır.	Yük tarafındaki enkoderde kablo kırığı veya kısa devre kontrolü yapılır.	Arızalıdır.	Kabloyu değiştiriniz veya tamir ediniz.	[A] [B] [WB] [GF]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, servo sürücü lineer enkoder ile uyumlu değildir.	Servo sürücünün (MR-J4_-RJ) diferansiyel çıkışlı lineer enkoder ile uyumu kontrol edilir.	Servo sürücü bununla uyumlu değildir.	Bununla uyumlu bir servo sürücü kullanınız.	[A] [B] [GF]
					Servo sürücü bununla uyumludur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, lineer enkoder bağlantısı hatalıdır.	Lineer enkoderin kablo bağlantıları kontrol edilir. (PSEL'e bağlı olup olmadığı kontrol edilir.)	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	
					Kablo bağlantıları doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [GF]
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.	Yük tarafındaki enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Yük tarafındaki enkoderi değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı, vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
70.2	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - Veri alma hatası 2	[AL. 70.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 70		Adı: Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme hatası 1					
Alarmın içeriği		• Yük tarafındaki enkoder ile servo sürücü arasında bir haberleşme hatası olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
70.3	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - Veri alma hatası 3	(1)	Kullanılmayan bir eksen devre dışı (etkin değil) olarak ayarlanmamıştır.	Devre dışı bırakma anahtarının (SW2- 2/SW2-3/SW2-4) ayarı kontrol edilir.	Devre dışı eksen olarak ayarlanmamıştır.	Devre dışı eksen olarak ayarlayınız.	[WB]
					Devre dışı eksen olarak ayarlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Yük tarafındaki enkoder kablosunda bağlantı sorunu vardır.	Yük tarafındaki enkoder kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	[A] [B]
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	[WB] [GF]
		(3)	Yük tarafındaki enkoder kablosu arızalıdır.	Yük tarafındaki enkoderde kablo kırığı veya kısa devre kontrolü yapılır.	Arızalıdır.	Kabloyu değiştiriniz veya tamir ediniz.	
					Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Güç voltajı kararlı değildir. (Harici güç kaynağı girişi olan yük tarafındaki enkoder için)	Güç kapasitesi ve voltaj kontrol edilir.	Arızalıdır.	Gücü ve ilgili parça-ları gözden geçiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Haberleşme metodunun parametre ayarı hatalıdır. [A]: [Pr. PC44] [B] [GF]: [Pr. PC26]	Parametre ayarı kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [GF]
					Ayar doğrudur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, lineer enkoder bağlantısı hatalıdır.	Lineer enkoderin kablo bağlantıları kontrol edilir. (PSEL'e bağlı olup olmadığı kontrol edilir.)	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	
Kablo bağlantıları doğrudur.	(7)'yi kontrol ediniz.						
(7)	Dört iletkenli tip lineer enkoder kullanıldığında, servo sürücü dört iletkenli tip lineer enkoder ile uyumlu değildir.	Servo sürücünün (MR-J4- -RJ) dört iletkenli tip lineer enkoder ile uyumu kontrol edilir.	Uyumlu değildir.	Bununla uyumlu bir servo sürücü kullanınız.			
			Uyumludur.	(8)'i kontrol ediniz.			
(8)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [GF]		
			Tekrarlanıyor.	(9)'u kontrol ediniz.			
(9)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.	Yük-tarafındaki enkoder değiştirilir ve hata tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Yük tarafındaki enkoderi değiştiriniz.			
			Tekrarlanıyor.	(10)'u kontrol ediniz.			
(10)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 70		Adı: Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme hatası 1						
Alarmın içeriği		• Yük tarafındaki enkoder ile servo sürücü arasında bir haberleşme hatası olmuştur.						
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
70.5	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - Veri iletme hatası 1	(1)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, lineer enkoder bağlantısı hatalıdır.	Enkoder kablosunda A/B- faz darbe sinyalleri (PA, PAR, PB ve PBR) için açık devre veya kısa devre kontrolü yapılır.	Açık devre veya kısa devredir.	Enkoder kablosunu tamir ediniz.	[A] [B] [GF]	
					Açık devre veya kısa devredir.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Yük tarafındaki enkoder kablosu arızalıdır.	[AL. 70.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				[A] [B] [WB] [GF]
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.					
		(4)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.					
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olur.					
70.6	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - Veri iletme hatası 2	(1)	A/B/Z-fazlı diferansiyel çıkışlı lineer enkoder kullanıldığında, lineer enkoder bağlantısı hatalıdır.	Enkoder kablosunda Z-fazı darbe sinyali (PZ/PZR) için açık devre veya kısa devre kontrolü yapılır.	Açık devre veya kısa devredir.	Enkoder kablosunu tamir ediniz.	[A] [B] [GF]	
					Açık devre veya kısa devredir.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Yük tarafındaki enkoder kablosu arızalıdır.	[AL. 70.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				[A] [B] [WB] [GF]
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.					
		(4)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.					
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olur.					
70.7	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme – Veri iletme hatası 3	[AL. 70.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.						
70.A	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 1	(1)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [GF]	
					Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.	Yük tarafındaki enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Yük tarafındaki enkoderi değiştiriniz.		
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.		
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.		

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 70		Adı: Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme hatası 1				
Alarmın içeriği		Yük tarafındaki enkoder ile servo sürücü arasında bir haberleşme hatası olmuştur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
70.B	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 2	[AL. 70.A] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				
70.C	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 3					
70.D	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 4					
70.E	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 5					
70.F	Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme - İşlem hatası 6					

Alarm No.: 71		Adı: Yük tarafı enkoder başlangıç haberleşme hatası 1				
Alarmın içeriği		Yük tarafındaki enkoder ile servo sürücü arasında bir haberleşme hatası olmuştur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
71.1	Yük tarafı enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 1	(1)	Yük tarafındaki enkoderde kablo kırığı veya kısa devre kontrolü yapılır.	Arızalıdır.	Kabloyu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A] [B] [WB]
				Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	[GF]
		(2)	Enkoder kablosunun dışındaki iletken konnektörün topraklama plakasına bağlanmamıştır.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Haberleşme metodunun parametre ayarı hatalıdır. [A]: [Pr. PC44] [B] [GF]: [Pr. PC26]	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [GF]
				Ayar doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücü arızalıdır.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB]
				Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	[GF]
		(5)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.	Tekrarlanmıyor.	Yük tarafındaki enkoderi değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı, vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 71		Adı: Yük-tarafı enkoder normal haberleşme hatası 1				
Alarmın içeriği		Yük tarafındaki enkoder ile servo sürücü arasında bir haberleşme hatası olmuştur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
71.2	Yük tarafı enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 2	[AL. 71.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				
71.3	Yük tarafı enkoder normal haberleşme- Veri alma hatası 3					
71.5	Yük tarafı enkoder normal haberleşme - Veri iletme hatası 1					
71.6	Yük tarafı enkoder normal haberleşme - Veri iletme hatası 2					
71.7	Yük tarafı enkoder normal haberleşme - Veri iletme hatası 3					
71.9	Yük-tarafı enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 4					
71.A	Yük-tarafı enkoder normal haberleşme - Veri alma hatası 5					

Alarm No.: 72		Adı: Yük-tarafı enkoder normal haberleşme hatası 2				
Alarmın içeriği		Yük-tarafındaki enkoderde bir hata sinyali algılanmıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
72.1	Yük tarafı enkoder veri hatası 1	(1)	Enkoderde salınım veya diğer etkenler nedeniyle yüksek hız/hızlanma oranı algılanmıştır.	Çevrim kazancı düşürülür ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	[A] [B] [WB] [GF]
					Tekrarlanıyor.	
		(2)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.	Yük tarafındaki enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	
					Tekrarlanıyor.	
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	
					Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 72		Adı: Yük tarafı enkoder normal haberleşme hatası 2					
Alarmın içeriği		• Yük tarafındaki enkoderde bir hata sinyali algılanmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
72.2	Yük tarafı enkoder veri güncelleme hatası	(1)	Yük tarafındaki enkoder arızalıdır.	Yük tarafındaki enkoder değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Yük tarafındaki enkoderi değiştiriniz.	[A] [B] [WB]
					Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	[GF]
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs.kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
72.3	Yük tarafı enkoder veri dalga şekli hatası	[AL. 72.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
72.4	Yük tarafı enkoder veri sinyal yok hatası	(1)	Yük tarafındaki enkoderde sinyal girişi yoktur.	Yük tarafındaki enkoder kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Bağlantıyı kontrol ediniz.	[A] [B] [WB]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	[GF]
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
72.5	Yük tarafı enkoder veri donanım hatası 1	[AL. 72.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
72.6	Yük tarafı enkoder veri donanım hatası 2						
72.9	Yük tarafı enkoder veri hatası 2	[AL. 72.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					

Alarm No.: 74		Adı: Opsiyon kart hatası 1					
Alarmın içeriği		- MR-J3-T10 devreden çıkmıştır. - MR-J3-T10 düzgün tanınmamaktadır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
74.1	Opsiyon kart hatası 1	(1)	CC-Link IE haberleşmesi sırasında MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.	MR-J3-T10'un doğru monte edilip edilmediği kontrol edilir.	Doğru monte edilmemiştir.	Doğru monte ediniz.	[RJ010]
					Doğru monte edilmiştir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	MR-J3-T10 arızalıdır.	MR-J3-T10 değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	MR-J3-T10'u değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
74.2	Opsiyon kart hatası 2	[AL. 74.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
74.3	Opsiyon kart hatası 3						
74.4	Opsiyon kart hatası 4						
74.5	Opsiyon kart hatası 5						

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 75		Adı: Opsiyon kart hatası 2					
Alarmın içeriği		• MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
75.3	Opsiyon kart bağlantı hatası	(1)	MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.	MR-J3-T10'un doğru monte edilip edilmediği kontrol edilir.	Doğru monte edilmemiştir.	Doğru monte ediniz.	[RJ010]
					Doğru monte edilmiştir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	MR-J3-T10 arızalıdır.	MR-J3-T10 değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	MR-J3-T10'u değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
75.4	Opsiyon kart bağlı değil	(1)	MR-J3-T10 doğru bağlanmamıştır.	MR-J3-T10'un doğru monte edilip edilmediği kontrol edilir.	Doğru monte edilmemiştir.	Doğru monte ediniz.	
					Doğru monte edilmiştir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	MR-J3-T10 arızalıdır.	MR-J3-T10 değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	MR-J3-T10'u değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

Alarm No.: 79		Adı: Fonksiyonel güvenlik ünitesi tanılama hatası					
Alarmın içeriği		• Fonksiyonel güvenlik ünitesi tanılaması başarısız oldu.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
79.1	Fonksiyonel güvenlik ünitesi besleme voltajı hatası	(1)	Fonksiyonel güvenlik ünitesinin güç kaynağı arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesinin montajı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Doğru monte ediniz.	[A] [B]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
79.2	Fonksiyonel güvenlik ünitesinin içinde hata	(1)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Aygıtın yakınındaki birşey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağı gürültü yönünden kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 79		Adı: Fonksiyonel güvenlik ünitesi tanılama hatası				
Alarmın içeriği		Fonksiyonel güvenlik ünitesi tanılaması başarısız oldu.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
79.3	Fonksiyonel güvenlik ünitesinde anormal sıcaklık	(1)	Ortam sıcaklığı 55 °C'yi aşmıştır.	Ortam sıcaklığı kontrol edilir.	55 °C'nin üzerindedir.	[A] [B]
				55 °C'nin altındadır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Ortam sıcaklığı 0 °C'nin altındadır.	Ortam sıcaklığı kontrol edilir.	0 °C'nin altındadır.	Ortam sıcaklığını arttırınız.
				0 °C veya daha fazladır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Yakın montaj spesifikasyonların dışındadır.	Yakın montaj spesifikasyonları kontrol edilir.	Spesifikasyonların dışındadır.	Doğru olarak monte ediniz.
				Spesifikasyonların içindedir.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Havalandırma boşluğu tıkanmıştır.	Havalandırma boşluğu temizlenir ve tekrar- lanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Düzenli temizleyiniz.
				Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.
				Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Güç kaynağı gürültü yönünden kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.
79.4	Servo sürücü hatası	(1)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi devreden çıkmıştır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesinin kurulumu kontrol edilir.	Arızalıdır.	Doğru monte ediniz.
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.
		(2)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.
		(4)	Aygıtın yakınındaki birşey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.
79.5	Giriş aygıtı hatası	(1)	Giriş aygıtına doğru sinyal gelmiyor.	Giriş aygıtının kablo bağlantısı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Bağlantıyı kontrol ediniz.
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.
		(2)	Giriş aygıtı ayar parametresi doğru ayarlanmamıştır.	Parametre ayarı kontrol edilir.	Doğru olarak ayarlanmamıştır.	Parametreleri gözden geçiriniz.
					Doğru ayarlanmıştır.	(3)'ü kontrol ediniz.
		(3)	Test darbesi zamanı doğru ayarlanmamıştır.	[Pr. PSD26 Giriş aygıtı - Test darbesi "OFF" zamanı] ayarı kontrol edilir.	Test darbesinin genişliği ayarlanan değerden daha uzundur.	Daha uzun bir değer ayarlayınız.
					Test darbesinin genişliği ayarlanan değerden daha kısadır.	(4)'ü kontrol ediniz.
		(4)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.
		(5)	Aygıtın yakınındaki birşey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 79		Adı: Fonksiyonel güvenlik ünitesi tanılama hatası				
Alarmın içeriği		Fonksiyonel güvenlik ünitesi tanılaması başarısız oldu.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
79.6	Çıkış aygıtı hatası	(1)	Çıkış aygıtından doğru sinyal çıkmıyor.	Çıkış aygıtının kablo bağlantısı kontrol edilir. Veya çıkışa bağlı olan yükün spesifikasyonlara uyup uymadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Kablo bağlantılarını veya yükü gözden geçiriniz.
				Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	[A] [B]
		(2)	Test darbesi zamanı doğru ayarlanmamıştır.	[Pr. PSD30 Çıkış aygıtı - Test darbesi "OFF" zamanı] ayarı kontrol edilir.	Test darbesinin genişliği ayarlanan değerden daha uzundur.	Daha uzun bir değer ayarlayınız.
				Test darbesinin genişliği ayarlanan değerden daha kısadır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Çıkış devresi aşırı akım çekmektedir.	Akımın öngörülen değerde olup olmadığı kontrol edilir.	Öngörülen değerde değildir.	Çıkış akımını azaltınız.
				Öngörülen değerdedir.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.
				Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.
79.7	Uyumsuz giriş sinyali hatası	(1)	DI_A ve DI_B giriş sinyallerinin uyumsuzluğu sabit bir süre boyunca devam etti. ([Pr. PSD18] - [Pr. PSD23]).	Giriş aygıtının kablo bağlantıları kontrol edilir.	Arızalıdır.	Bağlantıyı kontrol ediniz.
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.
		(2)	Giriş uyumsuzluk zamanı doğru ayarlanmamıştır.	[Pr. PSD18 İzin verilen uyumsuzluk zamanı DI1] ile [Pr. PSD23 İzin verilen uyumsuzluk zamanı DI6] ayarı kontrol edilir.	Uyumsuzluk zamanı ayarlanan değerden daha uzundur.	Daha uzun bir değer ayarlayınız.
					Uyumsuzluk zamanı ayarlanan değerden daha kısadır	(3)'ü kontrol ediniz.
		(3)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.
		(4)	Aygıtın yakınındaki birşey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 79		Adı: Fonksiyonel güvenlik ünitesi tanılama hatası					
Alarmın içeriği		• Fonksiyonel güvenlik ünitesi tanılaması başarısız oldu.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
79.8	Pozisyon geribesleme sabitleme hatası	(1)	Pozisyon geribesleme verileri, pozisyon geribesleme sabitleme hatası algılama zamanı [Pr. PSA22] içinde değişmiyor.	[Pr. PSA22] ayarı kontrol edilir.	Doğru olarak ayarlanmamıştır.	Parametreleri gözden geçiriniz.	[A] [B]
					Doğru olarak ayarlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Pozisyon geribesleme verileri değişmiyor.	Servo motor döndürülerek geribesleme verileri kontrol edilir.	Pozisyon geribesleme verileri değişiyor.	Servo motoru, pozisyon geribesleme sabitleme hatası algılama zamanı [Pr. PSA22] içinde döndüren bir çalışma yapınız.	
					Pozisyon geribesleme verileri değişmiyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo motor arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	

Alarm No.: 7A		Adı: Parametre ayarı hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)					
Alarmın içeriği		• Fonksiyonel güvenlik ünitesinde bir parametre hatalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
7A.1	Parametre onaylama hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Fonksiyonel güvenlik ünitesinde bir parametre doğru değildir.	Parametre kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Parametreleri doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B]
					Tekrarlanıyor.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
7A.2	Parametre ayarı aralık hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Fonksiyonel güvenlik ünitesinin başlangıç ayarları tamamlanmamıştır.	[Pr. PSA01]'in ayarı kontrol edilir.	Etkin değildir.	Parametre içeriklerini kontrol ederek ayarı etkin duruma getiriniz.	
					Etkindir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Fonk. güvenlik ünitesinde bir parametre aralık dışında ayarlanmıştır.	Parametrelerin ayar değerleri kontrol edilir.	Ayar aralığının dışındadır.	Aralığın içinde ayarlayınız.	
7A.3	Parametre kombinasyon hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Fonksiyonel güvenlik ünitesinin veya servo sürücünün bir parametresi doğru değildir.	Fonksiyonel güvenlik ünitesinin veya servo sürücünün parametre ayarları kontrol edilir. Fonksiyonel güvenlik ünitesi: [Pr. PSA02], [Pr. PSA18] ile [Pr. PSA21], [Pr. PSC03], [Pr. PSD01] ile [Pr. PSD17], [Pr. PSD26] Servo sürücü: [Pr. PA14]	Doğru olarak ayarlanmamıştır.	Parametreleri doğru olarak ayarlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 7A		Adı: Parametre ayarı hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)				
Alarmın içeriği		• Fonksiyonel güvenlik ünitesinde bir parametre hatalıdır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
7A.4	Fonksiyonel güvenlik ünitesi kombinasyon hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1) Fonksiyonel güvenlik ünitesi ile servo sürücünün kombinasyonu doğru değildir.	Servo sürücü ile kombinasyonu sağlayan bağlantı kontrol edilir.	Farklı bir servo sürücü bağlanmıştır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi ile kombine edilen ve güvenlik gözlem fonksiyonu ayarlanan veya başlangıç ayarlarında kullanılan servo sürücüyü kullanınız.	[A] [B]

Alarm No.: 7B		Adı: Enkoder tanılama hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)				
Alarmın içeriği		• Enkoderde bir hata olmuştur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
7B.1	Enkoder tanılama hatası 1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1) Bir enkoder kablosu arızalıdır.	Enkoder kablosunda kablo kırığı veya kısa devre aranır.	Arızalıdır.	Kabloyu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A] [B]
				Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol	
		(2) Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol	
		(3) Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
7B.2	Enkoder tanılama hatası 2 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	[AL. 7B.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
7B.3	Enkoder tanılama hatası 3 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)				
7B.4	Enkoder tanılama hatası 4 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Enkoderin ortam sıcaklığı 40 °C'yi aşmıştır.	Enkoderin ortam sıcaklığı kontrol edilir.	40 °C'nin üzerindedir.	[A] [B]
					40 °C'nin altındadır.	
		(2)	Enkoderin ortam sıcaklığı 0 °C'nin altındadır.	Enkoderin ortam sıcaklığı kontrol edilir.	0 °C veya daha düşüktür.	
					0 °C veya daha fazladır.	
		(3)	Servo motor aşırı yüklenmiştir.	Verimli yük oranı kontrol edilir.	Verimli yük oranı yüksektir.	
					Verimli yük oranı düşüktür.	
		(4)	Enkoderdeki termik sensör arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.
					Tekrarlanıyor.	
		(5)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 7C		Adı: Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme tanılama hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)					
Alarmın içeriği		• Fonksiyonel güvenlik ünitesinde SSCNET III/H haberleşme hatası					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
7C.1	Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme döngüsü hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Haberleşme döngüsü uyumlu değildir.	Servo sistem kontrol ünitesinde ve fonksiyonel güvenlik ünitesinde haberleşme döngüsü ayarı ([Pr. PSC01]) kontrol edilir.	Haberleşme döngüsü ayarı doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B]
					Haberleşme döngüsü ayarı doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
(3)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.			
7C.2	Fonksiyonel güvenlik ünitesi haberleşme verileri hatası (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafında bir hata olmuştur.	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafının ayarları kontrol edilir.	Hatalıdır.	Doğru olarak ayarlayınız.	
					Bir hata yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	SSCNET III kablosu bağlı değildir.	SSCNET III kablo bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo sürücünün kontrol devresinin güç kaynağını kapat ve sonra SSCNET III kablolarını bağlayınız.	
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	SSCNET III kablolarının temas noktaları kirlenmiştir.	Kabloların temas noktaları temizlenir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kablo uçlarının temiz kalmasını sağlayınız.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	SSCNET III kablosu kırılmış veya kopmuştur.	SSCNET III kablosu kontrol edilir.	Arızalıdır.	SSCNET III kablolarını değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	SSCNET III kablolarına izolebant yapışmıştır. Veya bir makaron yerinden sıyrılmıştır.	Kablo kontrol edilir. Kabloların diğer kablolarla teması araştırılır.	Kullanılmıştır. Temas vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Kullanılmamıştır. Temas yoktur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Alarma neden olan eksende bir önceki veya bir sonraki servo sürücü arızalıdır.	Alarma neden olan eksende bir önceki veya bir sonraki servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(8)'i kontrol ediniz.	
(8)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.			
			Tekrarlanıyor.	(9)'u kontrol ediniz.			
(9)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 7D		Adı: Güvenlik gözlem hatası				
Alarmın içeriği		Güvenlik gözlem fonksiyonu bir hata algılamıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
7D.1	Durma gözlem hatası	(1) SOS fonksiyonunun aktivasyonu sırasında, servo motorun pozisyonu parametre ile ayarlanmış olan SOS değerinden daha fazla değişmiştir.	Güncel servo motor pozisyonunun [Pr. PSA05] ile ayarlanan değerden daha yüksek olup olmadığı araştırılır.	Servo motorun hareket miktarı [Pr. PSA05] ile ayarlanan değerden daha büyüktür.	Alarm seviyesini gözden geçiriniz.	[A] [B]
				Servo motorun hareket miktarı alarm algılama seviyesinden daha küçüktür.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2) SOS fonksiyonunun aktivasyonu sırasında, servo motorun hızı parametre ile ayarlanan SOS değerinden daha fazla değişmiştir ve bu durum belirlenen süreden daha uzun sürmüştür ([Pr.PSA15] ile belirlenir).	Güncel servo motor hızının [Pr.PSA04] ile ayarlanan değerden daha yüksek olup olmadığı araştırılır.	Servo motorun hızı [Pr. PSA04] ile ayarlanan değerden daha yüksektir.	Parametre ayarını gözden geçiriniz.	
				Servo motorun hızı [Pr. PSA15] ile ayarlanan değerden daha yüksektir ve [Pr.PSA04] ile ayarlanana eşit veya daha düşüktür.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3) SOS fonksiyonunun aktivasyonu sırasında, hız komutu parametre ile ayarlanan SOS değerinden daha fazla değişmiştir ve bu durum belirlenen süreden daha uzun sürmüştür ([Pr. PSA15] ile belirlenir).	Kontrol ünitesi komutunun [Pr. PSA04] ile ayarlanan duraklama hızının üstünde olup olmadığı kontrol edilir.	Kontrol ünitesi komutu [Pr. PSA04] ile ayarlanan değer üstündedir.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	
				Kontrol ünitesi komutu [Pr. PSA15] ile ayarlanan değerden daha yüksektir ve [Pr. PSA04] ile ayarlanana eşit veya daha düşüktür.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4) Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5) Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6) Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7) Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, sarsıntı vs. kontrol edilmelidir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 7D		Adı: Güvenlik gözlem hatası				
Alarmın içeriği		• Güvenlik gözlem fonksiyonu bir hata algılamıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
7D.2	Hız gözlem hatası	(1) Komut darbesinin frekansı yüksektir.	Komut darbesinin frekansı kontrol edilir.	Komut darbesinin frekansı yüksektir.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	[A] [B]
				Komut darbesinin frekansı düşüktür.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2) Eletronik dişlinin ayarı doğru değildir.	Eletronik dişlinin ayarı kontrol edilir.	Ayar değeri doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	
				Ayar değeri doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3) Kontrol ünitesinden gelen komut aşırı hızlıdır.	Kontrol ünitesinden gelen komutun SLS hızı ([Pr. PSA11] ile [Pr. PSA14]) veya daha fazla ise kontrol ediniz.	İzin verilen hızın üstündedir.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.	
				İzin verilen hızın altındadır.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4) SLS hızından ([Pr. PSA11] ile [Pr. PSA14]) daha yüksek bir hız girilmiştir.	Güncel servo motor hızının ayarlanan SLS hızı değerinden daha yüksek olup olmadığı kontrol edilir.	Servo motorun hızı, SLS hızından daha yüksektir.	SLS hız değerinin ayarını gözden geçiriniz.	
				Servo motorun hızı, SLS hızından daha düşüktür.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5) Servo sistem kararlı değil ve salınım yapıyor.	Servo motorun salınım yapıp yapmadığı kontrol edilir.	Salınım yapıyor.	Servo kazancını ayarlayınız. Veya yükü azaltınız.	
				Salınım yapmıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6) Hız dalgaformu aşırı salınımlı	Hızlanma süresi sabiti çok kısa olduğu için aşırı yük olup olmadığı kontrol edilir.	Aşırı salınımlı	Hızlanma/yavaşlama zaman sabitini arttırınız.	
				Aşırı salınım yapmıyor.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7) Enkoder kablosunun bağlandığı yer hatalıdır.	Enkoder kablosunun bağlandığı yer kontrol edilir.	Doğru değildir.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	
				Doğrudur.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8) Enkoder veya lineer enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(9)'u kontrol ediniz.	
		(9) Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(10)'u kontrol ediniz.	
		(10) Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(11)'i kontrol ediniz.	
		(11) Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	

Alarm No.: 82		Adı: Ana-bağımlı çalışma hatası 1				
Alarmın içeriği		• Sürücü haberleşme hatası algılanmıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
82.1	Ana-bağımlı çalışma hatası 1	[AL. 34.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				[B] (bağımlı)

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 84		Adı: Ağ modülü başlatma hatası					
Alarmın içeriği		• Ağ modülü bağlı değildir. • Ağ modülünün başlatılması sırasında bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
84.1	Ağ modülü algılanmayan hata	(1)	Ağ modülü bağlı değildir.	Ağ modülünün doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru olarak bağlanmamıştır.	Doğru olarak bağlayınız.	[Diğer]
					Doğru bağlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir. Manualin 11.14 Gürültü azaltma teknikleri kontrol ediniz.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Ağ modülü arızalıdır.	Ağ modülü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Ağ modülünü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 84		Adı: Ağ modülü başlatma hatası					
Alarmın içeriği		- Ağ modülü bağlı değildir. - Ağ modülünün başlatılması sırasında bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
84.2	Ağ modülü başlatma hatası 1	(1)	Ağ modülü bağlı değildir.	Ağ modülünün doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru olarak bağlanmamıştır.	Doğru olarak bağlayınız.	[Diğer]
					Doğru bağlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü ile uyumlu olmayan bir ağ modülü bağlanmıştır.	Ağ modülünün servo sürücü ile uyumlu olup olmadığı kontrol edilir.	Uyumlu değildir.	Servo sürücü ile uyumlu bir ağ modülü ile değiştiriniz.	
					Uyumludur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Ağ kablosu bağlı değildir.	Ağ kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
					Bağlıdır.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Ağ kablosu hatalı bağlanmıştır.	Ağ kablosunun doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantılarını düzelt.	
					Kablo bağlantıları doğrudur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Ağ kablosu açık devredir.	Kablonun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Ağ kablosunu değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir. 11.14 Gürültü azaltma tekniklerini kontrol ediniz.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Ağ modülü arızalıdır.	Ağ modülü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Ağ modülünü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
84.3	Ağ modülü başlatma hatası 2	[AL. 84.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 85		Adı: Ağ modülü hatası				
Alarmın içeriği		- Ağ modülü bağlı değildir. - Ağ modülünde bir hata olmuştur. (1.7. bölüme bakınız)				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
85.1	Ağ modülü hatası 1	(1)	Ağ modülünün doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru olarak bağlanmamıştır.	Doğru olarak bağlayınız.	[Diğer]
				Doğru bağlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Ağ kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Ağ kablosunun doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	
				Kablo bağlantıları doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Kablunun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Ağ kablosunu değiştiriniz.	
				Bir arıza yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Kontrol ünitesinin ayarı hatalıdır.	Doğru değildir.	Ayarları gözden geçirin.	
				Doğrudur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
				Bir arıza yoktur.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Ağ modülü arızalıdır.	Tekrarlanmıyor.	Ağ modülünü değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Servo sürücü arızalıdır.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
				Tekrarlanıyor.	(9)'u kontrol ediniz.	
		(9)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.
85.2	Ağ modülü hatası 2	[AL. 85.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				
85.3	Ağ modülü hatası 3					

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 86		Adı: Ağ haberleşme hatası				
Alarmın içeriği		- Ağ modülünde bir hata olmuştur. - Ağ haberleşmesinde bir hata olmuştur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
86.1	Ağ haberleşme hatası 1	(1)	Ağ modülü bağlı değildir.	Ağ modülünün doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru olarak bağlanmamıştır.	Doğru olarak bağlayınız. [Diğer]
				Doğru bağlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Ağ kablosu bağlı değildir.	Ağ kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo sürücünün kontrol devresinin güç kaynağını kapatınız ve sonra ağ kablosunu doğru olarak bağlayınız.
				Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Ağ kablosu hatalı bağlanmıştır.	Ağ kablosunun doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.
				Kablo bağlantıları doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Ağ kablosu açık devredir.	Kablonun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Ağ kablosunu değiştiriniz.
				Bir arıza yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Yanlış bir işlem sonucunda ağ bağlantısı kesilmiştir.	Ağ türüne göre bağlantısının kesilip kesilmediğini kontrol edilir.	Bağlantı kesiliyor.	İşlemi tekrar gözden geçiriniz.
				Bağlantı kesilmiyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Kontrol ünitesinden veri iletimi belirli bir süre için kesilmiştir.	Kontrol ünitesinden veri iletiminin kesilip kesilmediği kontrol edilir.	Kesilmiştir.	Kontrol ünitesi haberleşme ayarını gözden geçiriniz.
				Kesilmemiştir.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Kontrol ünitesinin ayarı hatalıdır.	Kontrol ünitesinin ayarı kontrol edilir.	Hatalıdır.	Ayarları gözden geçiriniz.
				Doğrudur.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir. 11.14 Gürültü azaltma tekniklerini kontrol ediniz.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.
				Bir arıza yoktur.	(9)'u kontrol ediniz.	
		(9)	Ağ modülü arızalıdır.	Ağ modülü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Ağ modülünü değiştiriniz.
				Tekrarlanıyor.	(10)'u kontrol ediniz.	
		(10)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.
				Tekrarlanıyor.	(11)'i kontrol ediniz.	
		(11)	Kontrol ünitesi arızalıdır.	Kontrol ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Kontrol ünitesini değiştiriniz.
86.2	Ağ haberleşme hatası 2	[AL. 86.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				
86.3	Ağ haberleşme hatası 3					

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 8A		Adı: USB haberleşme zaman aşımı hatası/seri haberleşme zaman aşımı hatası/Modbus-RTU haberleşme zaman aşımı hatası					
Alarmın içeriği		- Servo sürücü ile kişisel bilgisayar/kontrol ünitesi arasındaki haberleşme belirlenen değer kadar veya daha uzun bir süre durmuştur. - USB haberleşmesinde, seri haberleşmede (Mitsubishi genel-amaçlı AC servo protokolü) veya Modbus-RTU haberleşmesinde bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
8A.1	USB haberleşme zaman aşımı hatası/seri haberleşme zaman aşımı hatası	(1)	Haberleşme komutları iletilmiyor.	Kişisel bilgisayardan, vs. komut iletilip iletilmediği kontrol edilir.	İletilmemiştir.	Bir komut iletiniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
					İletilmiştir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Haberleşme kablosu açık devredir.	Haberleşme kablosu değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Haberleşme kablosunu değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
8A.2	Modbus-RTU haberleşme zaman aşımı hatası	(1)	Haberleşme komutları iletilmiyor.	Kontrol ünitesinden, vs. komut iletilip iletilmediği kontrol edilir.	İletilmemiştir.	Bir komut iletiniz.	[A]
					İletilmiştir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Haberleşme kablosu bağlı değildir.	Haberleşme kablosu değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Haberleşme kablosunu değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 8D		Adı: CC-Link IE haberleşme hatası					
Alarmın içeriği		- MR-J3-T10 devreden çıkmıştır. - CC-Link IE haberleşmesinde bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
8D.1	CC-Link IE haberleşme hatası 1	(1)	CC-Link IE haberleşmesi sırasında MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.	Alarm geçmişinde [AL. 74 Opsiyonel kart hatası 1] olup olmadığı kontrol edilir.	Oluşmuş.	[AL. 74] kontrol metodu ile kontrol ediniz.	[RJ010]
					Oluşmamış.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Ethernet kablosu bağlı değildir.	Ethernet kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo sürücünün kontrol devresinin güç kaynağını kapatınız ve sonra Ethernet kablosunu bağlayınız.	[RJ010] [GF]
					Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Yanlış bir işlem sonucunda CC-Link IE haberleşmesi kesilmiştir.	Doğru prosedür uygulandığında haberleşmenin kesilip kesilmediği kontrol edilir.	Yanlış prosedür uygulandığında haberleşme kesilmiştir.	Haberleşmeyi kesmek için doğru prosedürü uygulayınız.	
					Doğru prosedür uygulandığında haberleşme kesilmiştir	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Ethernet kablosu hatalı bağlanmıştır.	Ethernet kablosunun doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz.	
					Kablo bağlantıları doğrudur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Ethernet kablosu açık devredir.	Ethernet kablosunun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Ethernet kablosunu değiştiriniz.	
					Bir arıza yoktur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	CC-Link IE haberleşmesinde iletim durumu normal değildir.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Arızalıdır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Bir arıza yoktur.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	MR-J3-T10 arızalıdır.	MR-J3- T10 değışti-rilir ve hatanın tekrar-lanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	MR- J3-T10'u değıştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değıştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değıştiriniz.	[RJ010]
					Tekrarlanıyor.	(9)'u kontrol ediniz.	
		(9)	Ana istasyon arızalıdır.	Ana istasyonun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Ana istasyonu değıştiriniz.	[RJ010] [GF]
8D.2	CC-Link IE haberleşme hatası 2	[AL. 8D.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
8D.3	Ana istasyon ayar hatası 1	(1)	Ana istasyon ile istasyon No. 1 ila 120 dışında bir değere ayarlanmıştır.	[Pr. Po02] ayarı kontrol edilir.	Ayar değeri hatalıdır.	Doğru olarak ayarlayınız.	[RJ010]
					Ayar değeri doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Ana istasyon ile ağ numarası 1 ila 239 dışında bir değere ayarlanmıştır.	[Pr. Po03] ayarı kontrol edilir.	Ayar değeri hatalıdır.	Doğru olarak ayarlayınız.	
					Ayar değeri doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	MR-J3-T10 arızalıdır.	MR-J3- T10 değıştirilir ve sonra tekrar-lanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	MR- J3-T10'u değıştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değıştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değıştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Ana istasyon arızalıdır.	Ana istasyonun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Ana istasyonu değıştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 8D		Adı: CC-Link IE haberleşme hatası					
Alarmın içeriği		- MR-J3-T10 devreden çıkmıştır. - CC-Link IE haberleşmesinde bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
8D.5	Ana istasyon ayar hatası 2	(1)	Ana istasyonda bir yedek istasyon seçilmiştir ve döngüsel haberleşme kesilmiştir.	Yedek istasyon seçilip seçilmediği kontrol edilir.	Seçilmiştir.	Yedek istasyonu iptal ediniz.	[RJ010]
8D.6	CC-Link IE haberleşme hatası 3	[AL. 8D.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
8D.7	CC-Link IE haberleşme hatası 4	(1)	CC-Link IE haberleşmesinde iletim durumu normal değildir.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Arızalıdır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	[RJ010] [GF]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	MR-J3-T10 arızalıdır.	MR-J3- T10 değışti-rilir ve sonra tekrar-lanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	MR- J3-T10'u değıştiriniz.	[RJ010]
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değıştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değıştiriniz.	[RJ010] [GF]
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Ana istasyon arızalıdır.	Ana istasyonun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Ana istasyonu değıştiriniz.	
		8D.8	CC-Link IE haberleşme hatası 5	[AL. 8D.7] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			
8D.9	Senkronizasyon hatası 1	[AL. 8D.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
8D.A	Senkronizasyon hatası 2						

Alarm No.: 8E		Adı: USB haberleşme hatası/seri haberleşme hatası/Modbus-RTU haberleşme hatası					
Alarmın içeriği		- Servo sürücü ile kişisel bilgisayar/kontrol ünitesi arasında bir haberleşme hatası olmuştur. - USB haberleşmesinde, seri haberleşmede (Mitsubishi Electric genel-amaçlı AC servo protokolü), veya Modbus- RTU haberleşmesinde bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
8E.1	USB haberleşme alma hatası/seri haberleşme alma hatası	(1)	Kişisel bilgisayarın, vs. ayarı hatalıdır.	Kişisel bilgisayarın, vs. ayarı kontrol edilir.	Doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	[A] [B]
					Doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	[WB] [RJ010]
		(2)	Haberleşme kablosu açık devredir.	Haberleşme kablosu değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Haberleşme kablosunu değiştiriniz.	[GF]
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
8E.2	USB haberleşme toplam hatası /seri haberleşme toplam hatası	(1)	Kişisel bilgisayarın, vs. ayarı hatalıdır.	Kişisel bilgisayarın, vs. ayarı kontrol edilir.	Doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 8E		Adı: USB haberleşme hatası/seri haberleşme hatası/Modbus-RTU haberleşme hatası					
Alarmın içeriği		- Servo sürücü ile kişisel bilgisayar/kontrol ünitesi arasında bir haberleşme hatası olmuştur - USB haberleşmesinde, seri haberleşmede (Mitsubishi genel-amaçlı AC servo protokolü) veya Modbus-RTU haberleşmesinde bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
8E.3	USB haberleşme karakter hatası /seri haberleşme karakter hatası	(1)	İletilen karakter spesifikasyonların dışındadır.	İletme sırasındaki karakter kodu kontrol edilir.	İletilen karakter spesifikasyonların dışındadır.	İletilen veriyi düzeltiniz.	[A] [B] [WB] [RJ010]
		(2)	Haberleşme protokolü hatalıdır.	İletilen verilerin haberleşme protokolünü destekleyip desteklemediği kontrol edilir.	İletilen karakter spesifikasyonların içindedir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
					Uygun değildir.	İletilen verileri haberleşme protokolüne göre modifiye ediniz.	
		(3)	Kişisel bilgisayarın vs. ayarı hatalıdır.	Kişisel bilgisayarın vs. ayarı kontrol edilir.	Uygundur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
					Doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	
8E.4	USB haberleşme komut hatası /seri haberleşme komut hatası	(1)	İletilen komut spesifikasyonların dışındadır.	İletme sırasındaki komut kontrol edilir.	İletilen komut spesifikasyonların dışındadır.	İletilen veriyi düzeltiniz.	[A] [B] [WB] [RJ010]
		(2)	Haberleşme protokolü hatalıdır.	İletilen verilerin haberleşme protokolünü destekleyip desteklemediği kontrol edilir.	İletilen komut spesifikasyonların içindedir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
					Uygun değildir.	İletilen verileri haberleşme protokolüne göre modifiye ediniz.	
		(3)	Kişisel bilgisayarın, vs. ayarı hatalıdır.	Kişisel bilgisayarın vs. ayarı kontrol edilir.	Uygundur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
					Doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	
8E.5	USB haberleşme veri sayısı hatası /seri haberleşme veri sayısı hatası	(1)	İletilen veri sayısı spesifikasyonların dışındadır.	İletme sırasındaki veri sayısı kontrol edilir.	İletilen veri sayısı spesifikasyonların dışındadır.	İletilen veriyi düzeltiniz.	[A] [B] [WB] [RJ010]
		(2)	Haberleşme protokolü hatalıdır.	İletilen verilerin haberleşme protokolünü destekleyip desteklemediği kontrol edilir.	İletilen veri sayısı spesifikasyonların içindedir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
					Uygun değildir.	İletilen verileri haberleşme protokolüne göre modifiye ediniz.	
		(3)	Kişisel bilgisayarın, vs. ayarı hatalıdır.	Kişisel bilgisayarın, vs. ayarı kontrol edilir.	Uygundur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
					Doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 8E		Adı: USB haberleşme hatası/seri haberleşme hatası/Modbus-RTU haberleşme hatası					
Alarmın içeriği		- Servo sürücü ile kişisel bilgisayar/kontrol ünitesi arasında bir haberleşme hatası olmuştur. - USB haberleşmesinde, seri haberleşmede (Mitsubishi genel-amaçlı AC servo protokolü) veya Modbus-RTU haberleşmesinde bir hata olmuştur.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
8E.6	Modbus-RTU haberleşme alma hatası	(1)	Kontrol ünitesinin, servo sürücünün, vs. ayarı hatalıdır.	Kontrol ünitesinin, servo sürücünün, vs. ayarları (haberleşme protokolü seçimi, veri iletim hızı, denklik, gibi) kontrol edilir.	Doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	[A]
					Doğrudur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Haberleşme kablosu açık devredir.	Haberleşme kablosu değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Haberleşme kablosunu değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
8E.7	Modbus-RTU haberleşme mesaj çerçevesi hatası	(1)	Haberleşme protokolü hatalıdır.	İletilen verilerin haberleşme protokolüne uygun olup olmadığı kontrol edilir.	Uygun değildir.	İletilen verileri haberleşme protokolüne göre modifiye ediniz.	
					Uygundur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Kontrol ünitesinin, servo sürücünün, vs. ayarı hatalıdır.	Kontrol ünitesinin, servo sürücünün, vs. ayarları (haberleşme protokolü seçimi, veri iletim hızı, denklik, gibi) kontrol edilir.	Doğru değildir.	Ayarları gözden geçiriniz.	
8E.8	Modbus-RTU haberleşme CRC hatası	[AL. 8E.7] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					

Alarm No.: 88888		Adı: Güvenlik denetçisi					
Alarmın içeriği		[RJ010]: MR-J3-T10 devreden çıkmıştır. - CPU veya benzeri bir parça arızalıdır.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
88._/8888._	Güvenlik denetçisi	(1)	CC-Link IE haberleşmesi sırasında MR-J3-T10 devreden çıkmıştır.	Alarm geçmişinde [AL. 74 Opsiyonel kart hatası 1] olup olmadığı kontrol edilir.	Oluşmuş.	[AL. 74] kontrol metodu ile kontrol ediniz.	[RJ010]
					Oluşmamış.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücüde bir parça arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Uyarıları düzeltme yolları



DİKKAT

Eğer [AL. E3 Mutlak pozisyon sayaç uyarısı] oluşursa, daima uyarının nedeni ortadan kaldırılmalı ve başlangıç pozisyonu ayarı tekrar yapılmalıdır.
Aksi takdirde makine istem dışı çalışabilir.

ÖNEMLİ

Aşağıdaki alarm durumlarından biri söz konusu olduğunda, makine hemen yeniden çalıştırılmamalıdır. Böyle bir durumda servo sürücü ve servo motor arızalanabilir. Alarmin nedeni ortadan kaldırılmalı ve yeniden çalıştırılmadan, 30 dakika süre ile sistemin soğuması sağlanmalıdır.

[AL. 91 Servo sürücü aşırı ısınma uyarısı]

[AL. E0 Aşırı rejenerasyon uyarısı]

[AL.E1 Aşırı yük uyarısı 1]

[AL. E2 Servo motor aşırı ısınma uyarısı] [AL.EC Aşırı yük uyarısı 2]

Uyarılar ([AL. F0 Tough drive uyarısı] dışında) alarm geçmişine kaydedilmez.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Eğer [AL. E6], [AL. E7], [AL. E9], [AL. EA], veya [AL. EB] oluşursa, sürücü servo-off durumuna geçer. Eğer herhangi başka bir uyarı durumu meydana gelirse, çalışmaya devam edilebilir, fakat alarm durumu oluşabilir veya düzgün bir çalışma yapılamaz. Bu bölümdeki bilgilerden yararlanılarak uyarının nedeni ortadan kaldırılmalıdır. Uyarının nedenini saptamak için MR Configurator2 kullanılır.

Alarm No.: 90		Adı: Başlangıç pozisyonuna geri dönüş tamamlanmadı uyarısı					
Alarmın içeriği		• Pozisyonlama fonksiyonu ile başlangıç pozisyonuna geri dönüş normal olarak tamamlanmadı.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
90.1	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş tamamlanmadı	(1)	Bir otomatik çalışma yürütüldüğünde başlangıç pozisyonuna geri dönüş tamamlanmamıştır.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüşün yürütülüp yürütülmediği kontrol edilir (aşağıdaki aygıtlar OFF değildir). [A]: ZP (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama) [GF]: ZP2 (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama 2)	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş yürütülmemiştir.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü yürütünüz.	[A] [GF]
					Başlangıç pozisyonuna geri dönüş yürütülmüştür.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	[AL. 25 Mutlak pozisyon silindi] alarmından sonra, başlangıç pozisyonu ayarı yapılmadan bir pozisyonlama çalışması yürütülmüştür.	Alarm geçmişinde [AL. 25 Mutlak pozisyon silindi] alarmı kontrol edilir.	[AL. 25 Mutlak pozisyon silindi] alarmı vardır.	Batarya voltajını ve batarya kablosunu kontrol ediniz. Arıza giderildikten sonra başlangıç pozisyonu prosedürünü yürütünüz.	
					[AL. 25 Mutlak pozisyon silindi] alarmı yoktur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	İndeks methodunda [AL. E3 Mutlak pozisyon sayaç uyarısı] alarm ile aynı anda oluşmuştur.	[AL. 90.1]'in pozisyonlama çalışmasının başlaması ile aynı anda oluşup oluşmadığı kontrol edilir.	[AL. 90.1] pozisyonlama çalışmasının başlaması ile aynı anda oluşmuyor fakat pozisyonlama çalışması sırasında ortaya çıkıyor.	[AL. E3]'ün nedenini oradan kaldırınız ve başlangıç pozisyonuna geri dönüşü yürütünüz. ([AL. E3] kontrol metodu ile kontrol ediniz.)	
					[AL. 90.1] pozisyonlama çalışmasının başlaması ile aynı anda oluşuyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş yürütüldükten sonra ZP (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama) kapanıyor "OFF".	ZP'nin (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama) kapanıp kapanmadığı kontrol edilir.	ZP (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama) kapanıyor.	ZP'nin (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama) kapanabildiği koşulları kontrol ediniz. ("MR-J4_ A_-RJ Servo Sürücü Kullanma Kılavuzunu kontrol ediniz. (Pozisyonlama Modu bölüm 2.3)")	[A]

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 90		Adı: Başlangıç pozisyonuna geri dönüş tamamlanmadı uyarısı				
Alarmın içeriği		• Pozisyonlama fonksiyonu ile başlangıç pozisyonuna geri dönüş normal olarak tamamlanmadı.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
90.1	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş tamamlanmadı	(5)	Bir yazılım strok limiti/strok limiti algılandı.	G/Ç modunda, [Pr. PD12]'de " _ _ _ 1" ayarlandığında [AL. 99 Yazılım strok limiti uyarısı] alarmı oluşup oluşmadığı kontrol edilir veya [Pr. PD12]'de " _ _ _ _ 1" ayarlandığında [AL. 98 Yazılım strok limiti uyarısı] alarmı oluşup oluşmadığı kontrol edilir.	G/Ç modunda [AL. 98 Yazılım strok limiti uyarısı] veya [AL. 99 Strok limiti uyarısı] oluşuyor.	Makineyi limit aralığının içine getiriniz ve sonra başlangıç pozisyonuna geri dönüşü yürütünüz. Başlangıç pozisyonu sabitlendiğinde, "servo-on"u tekrar etkinleştiriniz.
				[AL. 98 Yazılım strok limiti uyarısı] veya [AL. 99 Strok limiti uyarısı] oluşmuyor. Veya hareket modu ayarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	[GF]
		(6)	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş yürütüldükten sonra ZP2 (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama 2) kapanıp kapanmadığı kontrol edilir.	ZP2 (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama 2) kapanıyor.	ZP2'nin (Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama 2) kapandığı koşulları kontrol ediniz. (Bak, "MR-J4-GF _ (-RJ) Servo Sürücü Kullanma Kılavuzu (G/Ç Modu) bölüm 2.1.2".)	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 90		Adı: Başlangıç pozisyonuna geri dönüş tamamlanmadı uyarısı				
Alarmın içeriği		• Pozisyonlama fonksiyonu ile başlangıç pozisyonuna geri dönüş normal olarak tamamlanmadı.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
90.2	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş anormal sonlandırma	(1) Başlangıç pozisyonuna geri dönüş hızı sürüklenme hızına kadar yavaşlamıyor.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş hızının sürüklenme hızına ulaşmasından önce proximity dog sensörünün OFF konumunda olup olmadığı kontrol edilir.	Motor sürüklenme hızına ulaşmadan önce proximity dog sensörü 0 konumuna gelmiştir.	Dog pozisyonunu gözden geçiriniz. Veya başlangıç pozisyonuna geri dönüş hızı, sürüklenme hızı ve proximity dog'tan sonra hareket mesafesi parametre değerlerini gözden geçiriniz.	[A] [GF]
		(2) Başlangıç noktasına dönüş hızı / sürüklenme hızından başlangıç noktasına yavaşlama, indeksleyici yönteminde başarısız oldu.	Başlangıç noktasına dönüş hızı / sürüklenme hızından başlangıç noktasına olan yavaşlamadan önce başlangıç pozisyon sinyalinin ON konumunda olup olmadığını kontrol ediniz.	Yavaşlama tamamlanmadan "ON" durumuna geçmemiştir.	Stroke limiti ile başlangıç pozisyonu arasındaki pozisyon ilişkisini gözden geçiriniz. Veya başlangıç pozisyonuna geri dönüş hızı, sürüklenme hızı, yavaşlama zaman sabiti ve başlangıç pozisyonu kayma mesafesi parametre değerlerini gözden geçiriniz.	
90.5	Z-fazı geçmedi	(1) Z-fazı sinyali normal algılanmamıştır.	Servo motorun/lineer servo motorun Z-fazı sinyali normal algılanmışsa, kontrol ediniz.	Z-fazı sinyali algılanmamıştır.	Z-fazı sinyalini ve bağlantıları gözden geçiriniz.	[A] [GF]
		(2) Servo motor Z-fazına geçmeden başlangıç pozisyonuna geri dönüş yürütülmüştür.	Başlangıç pozisyonu prosedürü başlatıldıktan sonra proximity dog sinyali OFF konumuna geçişe kadar Z-fazı sinyalinin geçip geçmediğini kontrol ediniz.	Z-fazı "ON" durumuna geçmemiştir.	Başlangıç pozisyonu ayarlarınızı ve proximity dog ayarlarınızı tekrar gözden geçiriniz.	

Alarm No.: 91		Adı: Servo sürücüsü aşırı ısınma uyarısı				
Alarmın içeriği		• Servo sürücüsünün içindeki sıcaklık uyarı seviyesine ulaşmıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
91.1	Ana devre aygıtı aşırı ısınma uyarısı	(1) Servo sürücüsünün ortam sıcaklığı 55 °C'yi aşmıştır.	Ortam sıcaklığı kontrol edilir.	Sıcaklık 55 °C'nin üstündedir.	Ortam sıcaklığını düşürünüz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
		(2) Yakın montaj spesifikasyonların dışındadır.	Yakın montaj spesifikasyonları kontrol edilir.	55 °C'nin altındadır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
				Spesifikasyonların dışındadır.	Spesifikasyonların aralığında kullanınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 92		Adı: Batarya kablosu bağlı değil uyarısı						
Alarmın içeriği		• Mutlak pozisyon algılama sisteminin batarya voltajı düşmüştür.						
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef		
92.1	Enkoderde batarya kablosu bağlı değil uyarısı	(1)	Bir MR- BAT6V1 SET(-A) batarya veya MR-BT6VCASE batarya kutusu kullanıldığında, batarya CN4'e bağlanmamıştır. Batarya kablosu bağlantı noktasında MR- BAT6V1BJ bataryası kullanıldığında, CN4 ve MR- T6VCBL03M bağlantı noktası kablосundan sökülümüştür.	Bataryanın doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]	
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.			
		(2)	Batarya kablosu açık devredir.	Batarya kablосunun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Kabloyu değiştiriniz veya tamir ediniz.		
				Bir arıza yoktur.	(3)'ü kontrol ediniz.			
		(3)	Bataryanın voltajı düşüktür. Batarya tükenmiştir.	Bataryanın voltajı kontrol edilir. Bağlantı noktası batarya kablosu için bir MR-BAT6V1BJ batarya kullanıldığında, servo sürücü konnektöründeki (turuncu) voltaj kontrol edilir.	3.1 V DC'nin altındadır.	Bataryayı değiştiriniz.		
					3.1 V DC veya daha fazladır.	(4)'ü kontrol ediniz.		
		(4)	Bir enkoder kablosu bağlı değildir.	Enkoder kablосunun bağlı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Kabloyu değiştiriniz veya tamir ediniz.		
92.3	Batarya zayıflaması	(1)	Bataryanın voltajı düşüktür. Batarya tükenmiştir.	Bataryanın voltajı kontrol edilir.	3 V DC'den daha düşüktür.	Bataryayı değiştiriniz.		
					3 V DC veya daha fazladır.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Batarya hasar görmüştür.	Batarya değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Bataryayı değiştiriniz.		

Alarm No.: 93		Adı: ABS veri iletme uyarısı					
Alarmın içeriği		• ABS verileri iletilmiyor.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
93.1	Manyetik kutup algılama sırasında ABS verileri iletim talebi	(1)	"Servo-on" sırasında Z-fazı açılmamıştır (ON).	Bir tur dönüşte pozisyonun "0" olup olmadığı kontrol edilir.	"0"dır. (Z- fazı açılmamıştır.)	Z-fazını açınız ve manyetik kutup algılamayı devre dışı bırakınız. Daima başlangıç pozisyonu ayarını tekrarlayınız.	[A]
					"0" dışında başka bir değerdedir. (Z-fazı açılmıştır "ON".)	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Manyetik kutup algılama yürütülmüştür.	Manyetik kutup algılama sırasında ABS verileri iletimi kontrol edilir.	ABS verileri iletilmiştir.	Manyetik kutup algılamasını devre dışı bırakınız. Bundan sonra, SON (Servo-on)'u çalıştırınız ve ABS verilerini iletiniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 95		Adı: STO uyarısı						
Alarmın içeriği		- Servo motor dönerken STO giriş sinyali kesiliyor. - Giriş aygıtlarında tanılama yürütülmemiştir. - Test modunda güvenlik gözlem fonksiyonu etkindir.						
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
95.1	STO1 off algılama	(1)	STO1 doğru girilmiyor.	CN8 konnektöründe STO1'in bağlantısı kontrol edilir.	Doğru bağlanmamıştır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz. (STO fonksiyonu kullanılmadığı zaman, servo sürücü ile birlikte verilen kısa devre konnektö-rünü CN8'e takınız.)	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]	
					Doğru bağlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Aşağıdaki hız koşulla-rında STO1 kapatılmıştır "OFF" (etkin). Servo motor hızı: 50 devir/dak veya daha fazla Lineer servo motor hızı: 50 mm/s veya daha fazla Direct drive motor hızı: 5 devir/dak veya daha fazla	STO1'in "OFF" (etkin) olup olmadığı kontrol edilir.	"OFF"tur (etkin).	STO1'i "ON" durumuna (etkin değil) getiriniz.		
95.2	STO2 off algılama	(1)	STO2 doğru girilmiyor.	CN8 konnektöründe STO2'nin bağlantısı kontrol edilir.	Doğru bağlanmamıştır.	Kablo bağlantılarını düzeltiniz. (STO fonksiyonu kullanılmadığı zaman, servo sürücü ile birlikte verilen kısa devre konnektö-rünü CN8'e takınız.)		
					Doğru bağlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Aşağıdaki hız koşulla-rında STO2 kapatılmıştır "OFF" (etkin). Servo motor hızı: 50 devir/dak veya daha fazla Lineer servo motor hızı: 50 mm/s veya daha fazla Direct drive motor hızı: 5 devir/dak veya daha fazla	STO2'nin "OFF" (etkin) olup olmadığı kontrol edilir.	"OFF"tur (etkin).	STO2'yi "ON" durumuna (etkin değil) getiriniz.		
95.3	STO uyarı 1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	"Giriş aygıtı-Sabitleme-başlatmada tanılama yürütmesi seçimi" yürütülmemiştir.	"Giriş aygıtı-Sabitleme-başlatmada tanılama yürütmesi seçimi" fonksiyonu kontrol edilir.	Yürütülmemiştir.	Yürüttünüz.	[B]	
					Yürütülmüştür.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	"Giriş aygıtı-Sabitleme-başlatmada tanılama yürütmesi seçimi" parametreler kullanılarak doğru olarak ayarlanır.	[Pr.PSD27]'nin ve [Pr.PSD28]'in doğru olarak ayarlanıp ayarlanmadığı kontrol edilir.	Doğru olarak ayarlanmamıştır.	Parametreleri gözden geçiriniz.		
					Doğru olarak ayarlanmıştır.	(3)'ü kontrol ediniz.		
		(3)	Kablo bağlantıları hatalıdır.	Kablo bağlantıları kontrol edilir.	Hatalıdır.	Bağlantıyı kontrol ediniz.		
					Bir hata yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.		
		(4)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.		
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.		
		(5)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.		

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 95		Adı: STO uyarısı					
Alarmın içeriği		- Servo motor dönerken STO giriş sinyali kesiliyor. - Giriş aygıtlarında tanılama yürütülmemiştir. - Test modunda güvenlik gözlem fonksiyonu etkindir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
95.4	STO uyarı 2 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Test çalışması modu doğru olarak ayarlanmamıştır.	Servo sürücünün ve fonksiyonel güvenlik ünitesinin Test çalışması moduna ayarlanıp ayarlanmadığı kontrol edilir.	Ayarlanmamıştır.	Doğru olarak ayarlayınız.	[B]
					Ayarlanmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	SSCNET III/H haberleşmesinde bir hata olmuştur.	Bölüm 1.6'daki "Göstergede "Ab" görünüyor." açıklaması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
					Tekrarlanıyor.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	[Pr. PSA02 Fonksiyonel güvenlik ünitesi ayarları]'nda "Giriş modu seçme" doğru ayarlanmamıştır.	[Pr. PSA02] Doğru olarak ayarlayınız ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Parametreleri leri gözden geçirin.	
					Tekrarlanıyor.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
					Tekrarlanıyor.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.	
95.5	STO uyarı 3 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1)	Aşağıdaki hız koşulla-rında fonksiyonel güvenlik ünitesindeki STO komutu/SS1 komutu kapatılmıştır (etkin). Servo motor hızı: 50 devir/dak veya daha fazla Lineer servo motor hızı: 50 mm/s veya daha fazla Direct drive motor hızı: 5 devir/dak veya daha fazla	Fonksiyonel güvenlik ünitesindeki STO komutunun/SS1 komutunun kapatılıp kapatılmadığı kontrol edilir.	Kapatılmıştır (etkin).	Fonksiyonel güvenlik ünitesindeki STO komutunu/SS1 komutunu açınız "ON" (etkin değil).	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 96		Adı: Başlangıç pozisyonu ayar uyarısı					
Alarmın içeriği		• Başlangıç pozisyonu ayarı yapılamadı.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
96.1	Başlangıç pozisyonlamada "pozisyonlama" uyarısı	(1)	Başlangıç pozisyonlama sırasında, INP (pozisyonlama) belirlenen süre içinde "ON" durumuna geçmiyor.	Başlangıç pozisyonlama sırasında zayıflayan darbeler kontrol edilir.	"Pozisyonlama" aralığında veya daha fazladır.	Zayıflayan darbeleri "Pozisyonlama" aralığına sokmak için kazançları ayarlayınız. Sorunun nedenini ortadan kaldırınız ve başlangıç pozisyon prosedürünü yürütünüz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
96.2	Başlangıç pozisyonlama sırasında komut girişi uyarısı	(1)	Başlangıç pozisyonlama sırasında bir komut girilmiştir.	Başlangıç pozisyonlama sırasında bir komut girilip girilmediği kontrol edilir.	Bir komut girilmiştir.	Başlangıç pozisyonlamadan sonra ayarlayınız.	
					Bir komut girilmemiştir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Sürüklenme hızı yüksektir.	Sürüklenme hızı düşürülür ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Sürüklenme hızını düşürünüz ve başlangıç pozisyon prosedürünü yürütünüz.	
96.3	Başlangıç pozisyonlama sırasında Servo off uyarısı	(1)	Servo off sırasında başlangıç pozisyonlama yürütülmüştür.	Başlangıç pozisyonlama sırasında Servo off durumu olup olmadığı kontrol edilir.	Servo off durumundadır.	Servo-on yapınız ve başlangıç pozisyon prosedürünü yürütünüz.	[A]
96.4	Manyetik kutup algılama sırasında başlangıç pozisyonlama uyarısı	(1)	Servo-on'dan sonra Z-fazı "ON" durumuna getirilmemiştir.	Z-fazının "ON" durumuna getirilip getirilmediği kontrol edilir.	Z-fazı "ON" durumuna getirilmemiştir.	Direk sürülen motoru Z-fazı "ON" durumuna gelinceye kadar yürütünüz ve başlangıç pozisyon prosedürünü yürütünüz.	[A] [GF]

Alarm No.: 97		Adı: Pozisyonlama spesifikasyon uyarısı					
Alarmın içeriği		• Bir pozisyonlamanın pozisyonlama fonksiyonu için uygun olmadığının belirlenmesi.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
97.1	Program çalışması etkin değil uyarısı	(1)	Pozisyonlama fonksiyonu kullanıldığında, program çalışması etkin değilken bir program başlatılmıştır.	Program değiştirildikten sonra servo sürücüye yeniden güç verilip verilmediği kontrol edilir.	Servo sürücüye yeniden güç verilmemiştir.	Servo sürücüye yeniden güç veriniz.	[A]
97.2	Bir sonraki istasyon pozisyonu uyarısı	(1)	Bir sonraki istasyon pozisyonu olarak sinyal girişine anormal bir değer tanımlanmıştır ve otomatik çalışma başlatılmıştır.	Rotasyon başına düşen istasyon sayısı ([Pr. PT28]) veya bir sonraki istasyon konumuna daha fazla değer belirlenmediğini kontrol ediniz.	Rotasyon başına düşen istasyon sayısı ([Pr. PT28]) veya daha fazla değer belirtilmemiştir.	Parametre ayarını veya bir sonraki istasyon pozisyonu giriş sinyalini gözden geçiriniz.	[A]
						(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Her dönüş için istasyon sayısı ([Pr. PT28]) değiştirildikten sonra servo sürücüye yeniden güç verilmemiştir.	Her dönüş için istasyon sayısı ([Pr. PT28]) değiştirildikten sonra servo sürücüye yeniden güç verilip verilmediği kontrol edilir.	Yeniden güç verilmemiştir.	Servo sürücüye yeniden güç veriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 98		Adı: Yazılım limiti uyarısı				
Alarmın içeriği		Pozisyonlama fonksiyonunda, parametre ile ayarlanan bir yazılım limitine ulaşılmıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
98.1	İleri dönüş yönünde yazılım strok limitine ulaşıldı.	(1)	Güncel çalışma aralığına bir yazılım limiti ayarlanmıştır.	Çalışma aralığında ([Pr. PT15] ile [Pr. PT18]) ayarların doğru olup olmadığı kontrol edilir.	Ayar çalışma aralığının dışındadır.	[Pr. PT15] ile [Pr. PT18]'i doğru ayarlayınız.
				Ayar çalışma aralığının içindedir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Yazılım limitini aşan pozisyon verileri nokta tablosu yürütülmüştür.	Nokta verilerinin hedef pozisyonunun çalışma aralığına uygunluğu kontrol edilir.	Ayar çalışma aralığının dışındadır.	Nokta tablosunu doğru olarak ayarlayınız.
				Ayar çalışma aralığının içindedir.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	JOG çalışmasında veya manuel darbe jeneratörü çalışmasında bir yazılım limitine ulaşılmıştır.	JOG çalışmasının veya manuel darbe jeneratörü çalışmasının çalışma aralığına uygun olarak yürütülüp yürütülmediği kontrol edilir.	Çalışma aralığının dışına taşmıştır.	Yazılım limiti içinde çalışınız. Gerektiğinde, JOG hızı ve manuel darbenin çarpımı gibi parametreleri uygun bir şekilde ayarlayınız.
98.2	Geri dönüş yönünde yazılım strok limitine ulaşıldı	[AL. 98.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				

Alarm No.: 99		Adı: Strok limiti uyarısı				
Alarmın içeriği		Strok limiti sinyali yoktur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
99.1	İleri dönüş yönünde strok sonu off	(1)	İleri dönüş yönündeki strok limit anahtarı LSP'ye bağlanmıştır.	Limit anahtarının bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Sürme sırasında ileri dönüş yönünde strok sonu aşılmıştır.	İleri dönüş yönündeki strok limit anahtarının durumu kontrol edilir.	Kapatılmıştır "OFF".	Çalışma düzenini kontrol ediniz.
99.2	İleri dönüş yönünde strok sonu off	(1)	Geri dönüş yönündeki strok limit anahtarı LSP'ye bağlanmıştır.	Limit anahtarının bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Sürme sırasında geri dönüş yönünde strok sonu aşılmıştır.	Geri dönüş yönündeki strok limit anahtarının durumu kontrol edilir.	Kapatılmıştır "OFF".	Çalışma düzenini kontrol ediniz.
99.4	Üst strok limiti off	(1)	Üst strok limit anahtarı kontrol ünitesinde FLS'ye bağlı değildir.	Limit anahtarının bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Sürme sırasında üst strok limiti aşılmıştır.	Üst strok limit anahtarının durumu kontrol edilir.	Kapatılmıştır "OFF".	Çalışma düzenini kontrol ediniz.
99.5	Alt strok limiti off	(1)	Alt strok limit anahtarı kontrol ünitesinde RLS'ye bağlı değildir.	Limit anahtarının bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Sürme sırasında alt strok limiti aşılmıştır.	Alt strok limit anahtarının durumu kontrol edilir.	Kapatılmıştır "OFF".	Çalışma düzenini kontrol ediniz.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 9A		Adı: Opsiyonel ünite giriş verisi hatası uyarısı				
Alarmın içeriği		• MR-D01 uzatma GÇ bağlı olduğunda, BCD giriş verisi ayarı doğru değildir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
9A.1	Opsiyonel ünite giriş verisi işaret hatası	(1)	MR-D01 uzatma GÇ ünitesi bağlı değildir.	MR-D01'in doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız. [A]
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	+ ve - işaretlerinin her ikisi de ON veya OFF durumundadır.	Opsiyonel ünite giriş verisinin işareti kontrol edilir.	Her ikisi de ON veya OFF durumundadır.	İşaretlerden sadece birini aktif ediniz.
					Yalnız biri ON durumundadır.	(3)'ü kontrol ediniz.
		(3)	- işareti değer artışı komutu olarak ayarlanmıştır.	Opsiyonel ünite giriş verisinin işareti kontrol edilir.	- işareti ayarlanmıştır.	+ olarak ayarlayınız.
					+ işareti ayarlanmıştır.	(4)'ü kontrol ediniz.
		(4)	MR-D01 uzatma GÇ ünitesi arızalıdır.	MR-D01 değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	MR- D01'i değiştiriniz.
9A.2	Opsiyonel ünite BCD giriş verisi hatası	(1)	Bir haneye "0" ıla "9" dışında bir karakter yazılmıştır.	BCD giriş verileri kontrol edilir.	Aralığın dışında bir değer ayarlanmıştır.	"0" ıla "9" arasında bir değer ayarlayınız.

Alarm No.: 9B		Adı: Aşırı hata uyarısı				
Alarmın içeriği		• Zayıflayan darbeler uyarı seviyesini aşmıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
9B.1	Aşırı zayıflayan darbe 1 uyarısı	(1)	Servo motorun güç kablosu bağlı değildir.	Servo motorun güç kablosu kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo motor güç kablosunu tamir ediniz veya değiştiriniz. [A] [B] [WB] [GF]
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.
				Doğrudur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Enkoder kablosunun bağlantısı hatalıdır.	Enkoder kablosunun doğru bağlanıp bağlanmadığı kontrol edilir.	Doğru değildir.	Doğru olarak bağlayınız.
				Doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Tork limiti etkin durumundadır.	Tork limitlemenin aktive olup olmadığı kontrol edilir.	Tork limitleme aktive olmuştur.	Tork limiti değerini arttırınız.
					Tork limitleme aktive olmamıştır.	(5)'i kontrol ediniz.
		(5)	Hareketli bir parça makineye çarpmıştır.	Çarpıp çarpmadığı kontrol edilir.	Çarpmıştır.	Çalışma düzenini kontrol ediniz.
					Çarpmamıştır.	(6)'yı kontrol ediniz.
		(6)	Tork yeterli değildir.	Pik yük oranı kontrol edilir.	Tork doyuma ulaşmıştır.	Yükü azaltınız veya çalışma düzenini kontrol ediniz. Daha yüksek kapasiteli bir motor kullanınız.
					Tork doyuma ulaşmamıştır.	(7)'yi kontrol ediniz.
		(7)	Güç kaynağının voltajı düşüyor.	Bara voltaj değeri kontrol edilir.	Bara voltajı düşüktür.	Güç kaynağının voltajını ve kapasitesini kontrol ediniz.
					Bara voltajı yüksektir.	(8)'i kontrol ediniz.
		(8)	Hızlanma/yavaşlama zaman sabiti çok kısadır.	Daha uzun yavaşlama zaman sabiti ayarlanır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Hızlanma/yavaşlama zaman sabitini arttırınız.
					Tekrarlanıyor.	(9)'u kontrol ediniz.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 9B		Adı: Aşırı hata uyarısı				
Alarmın içeriği		Zayıflayan darbeler uyarı seviyesini aşmıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
9B.1	Aşırı zayıflayan darbe 1 uyarısı	(9)	Pozisyon döngü kazancı çok düşüktür.	Pozisyon döngü kazancı artırılır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	[A] [B] [WB] [GF]
				Tekrarlanıyor.	(10)'u kontrol ediniz.	
		(10)	Servo motorun şaftı harici bir güç ile döndürülmüştür./Lineer servo motorun hareketli parçası harici bir güç ile hareket ettirilmiştir.	Harici bir güç ile döndürülmüştür./ Harici bir güç ile hareket ettirilmiştir.	Makineyi gözden geçiriniz.	
				Harici bir güç ile döndürülmemiştir./ Harici bir güç ile hareket ettirilmemiştir.	(11)'i kontrol ediniz.	
		(11)	Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo motoru değiştiriniz.
9B.3	Aşırı zayıflayan darbe 2 uyarısı	[AL. 9B.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				
9B.4	0 tork limiti sırasında aşırı hata uyarısı	(1)	Tok limiti 0 olmuştur.	Tork limit değeri kontrol edilir.	Tok limiti 0 olmuştur.	Tok limit değeri 0 olduğu sürece komut girişi yapılmaz.
						[A] [B] [WB] [GF]

Alarm No.: 9C		Adı: Konverter uyarısı				
Alarmın içeriği		Servo-on sırasında konverter ünite uyarı gerektiren bir durum olmuştur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
9C.1	Konverter ünite uyarısı	(1)	Servo-on sırasında dönüş-türücü ünite uyarı gerektiren bir durum olmuştur.	Konverter ünite uyarısı kontrol edilir ve konverter ünite uyarı listesinden yararlanılarak gerekli önlem alınır.		[A] [B]

Alarm No.: 9D		Adı: CC-Link IE uyarı 1				
Alarmın içeriği		- Güç verildikten sonra istasyon No. anahtarının ayarı değişmiştir. - İstasyon No. ayarı ana istasyonun ayarından farklıdır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
9D.1	İstasyon numarası anahtarının ayarı değişti uyarısı	(1)	Güç verildikten sonra istasyon No. anahtarının ayarı değişmiştir.	Anahtar ayarının değiştirilip değiştirilmediği kontrol edilir.	Değiştirilmiştir.	[RJ010]
				Değiştirilmemiştir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	[RJ010] [GF]
9D.2	Ana istasyon ayarı uyarısı	(1)	Ana istasyon tarafındaki istasyon tipi veya döngü noktaları ayarları hatalıdır.	Ana istasyonun ayarları kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Ana istasyonun ayarlarını yeniden gözden geçiriniz.
9D.3	İstasyon numaralarında çakışma uyarısı	(1)	Bir başka istasyona da aynı numara verilmiştir.	Ağıdaki aygıtlarda istasyon numaraları kontrol edilir.	Çakışma vardır.	İstasyon numarası ayarlarını yeniden gözden geçiriniz.
9D.4	Uyumsuz istasyon numaraları uyarısı	(1)	Ana tarafta kontrol edilen istasyon No. bağımlı taraftakinden farklıdır.	Ana ve bağımlı taraftaki istasyon numaralarının uyumu kontrol edilir.	Uyumsuzdur.	İstasyon numarası ayarlarını yeniden gözden geçiriniz.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: 9E		Adı: CC-Link IE uyarı 2				
Alarmın içeriği		CC-Link IE haberleşmesinde veri alma durumu anormaldir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
9E.1	CC-Link IE uyarısı	(1)	CC-Link IE haberleşmesinde iletim durumu normal değildir.	Gürültü, ortam sıcaklığı vs. kontrol edilir.	Arızalıdır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız. [RJ010] [GF]
				Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Ethernet kablosu bağlı değildir.	Ethernet kablosunun bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Servo sürücünün kontrol devresinin güç kaynağını kapatınız ve sonra Ethernet kablosunu bağlayınız.
				Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Ethernet kablosu hatalı bağlanmıştır.	Ethernet kablosunun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Bağlantılar hatalıdır.	Bağlantıları düzeltiniz.
				Bağlantılar doğrudur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Ethernet kablosu açık devredir.	Ethernet kablosunun arızalı olup olmadığı kontrol edilir.	Arızalıdır.	Ethernet kablosunu değiştiriniz.
				Bir arıza yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Ana istasyon ile haberleşme normal değildir.	[Pr. Po02] ve [Pr. Po03] ayarları kontrol edilir.	Ayar değeri hatalıdır.	Haberleşme ayarlarını gözden geçiriniz. [RJ010]
				Ayar değeri doğrudur.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Ana istasyon arızalıdır.	Ana istasyon kontrol edilir.	Arızalıdır.	[RJ010] [GF]

Alarm No.: 9F		Adı: Batarya uyarısı				
Alarmın içeriği		Mutlak pozisyon algılama sisteminin batarya voltajı düşmüştür.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
9F.1	Zayıf batarya	(1)	Batarya CN4'e bağlı değildir.	Bataryanın bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız. [A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Bağlıdır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Bataryanın voltajı düşüktür. Batarya tükenmiştir.	Bataryanın voltajı kontrol edilir. Batarya bağlantı noktasında MR- BAT6V1BJ kullanıldığında servo sürücü konnektöründeki (turuncu) voltaj kontrol edilir.	4.9 V DC'den daha düşüktür.	Bataryayı değiştiriniz.
9F.2	Batarya zayıflama uyarısı	(1)	Mutlak pozisyonu saklama ünitesi bağlı değildir.	Mutlak pozisyonu saklama ünitesinin bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız. [A] [B] [WB] [GF]

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: E0		Adı: Aşırı rejenerasyon uyarısı				
Alarmın içeriği		Rejeneratif gücün, dahili rejeneratif direncin veya rejeneratif opsiyonun izin verilen rejeneratif gücünü aşma olasılığı vardır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
E0.1	Aşırı rejenerasyon uyarısı	(1) Rejeneratif güç, dahili rejeneratif direncin veya rejeneratif opsiyonun izin verilen rejeneratif gücünün 85%'ini aşmıştır.	Verimli güç oranı kontrol edilir.	85% veya daha fazladır.	Pozisyonlama frekansını düşürünüz. Yavaşlatma zaman sabitini arttırınız. Yükü azaltınız. Kullanılmıyorsa, bir rejeneratif opsiyon kullanınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]

Alarm No.: E1		Adı: Aşırı yük uyarısı 1					
Alarmın içeriği		• [AL.50 Aşırı yük 1] alarmı veya [AL.51 Aşırı yük 2] alarmı oluşabilir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
E1.1	Çalışma sırasında termik aşırı yük uyarısı 1	(1)	Yük,[AL. 50.1 Çalışma sırasında termik aşırı yük uyarısı 1] alarm seviyesinin 85% üstündedir.	[AL. 50.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
E1.2	Çalışma sırasında termik aşırı yük uyarısı 2	(1)	Yük,[AL. 50.2 Çalışma sırasında termik aşırı yük uyarısı 2] alarm seviyesinin 85% üstündedir.	[AL. 50.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			
E1.3	Çalışma sırasında termik aşırı yük uyarısı 3	(1)	Yük,[AL. 51.1 Çalışma sırasında termik aşırı yük uyarısı 3] alarm seviyesinin 85% üstündedir.	[AL. 51.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			
E1.4	Çalışma sırasında termik aşırı yük uyarısı 4	(1)	Yük,[AL. 50.3 Çalışma sırasında termik aşırı yük uyarısı 4] alarm seviyesinin 85% üstündedir.	[AL. 50.3] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			
E1.5	Durma sırasında termik aşırı yük hatası 1	(1)	Yük,[AL. 50.4 Durma sırasında termik aşırı yük hatası 1] alarm seviyesinin 85% üstündedir.	[AL. 50.4] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			
E1.6	Durma sırasında termik aşırı yük hatası 2	(1)	Yük,[AL. 50.5 Durma sırasında termik aşırı yük hatası 2] alarm seviyesinin 85% üstündedir.	[AL. 50.5] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			
E1.7	Durma sırasında termik aşırı yük hatası 3	(1)	Yük,[AL. 51.2 Durma sırasında termik aşırı yük hatası 3] alarm seviyesinin 85% üstündedir.	[AL. 51.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			
E1.8	Durma sırasında termik aşırı yük hatası 4	(1)	Yük,[AL. 50.6 Durma sırasında termik aşırı yük hatası 4] alarm seviyesinin 85% üstündedir.	[AL. 50.6] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: E2		Adı: Servo motor aşırı ısınma uyarısı				
Alarmın içeriği		[AL. 46.2 Servo motorda anormal sıcaklık 2] durumu ortaya çıkabilir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
E2.1	Servo motor sıcaklık uyarısı	(1) Lineer servo motorun veya direk sürülen motorun sıcaklığı [AL. 46.2 Servo motorda anormal sıcaklık 2] alarm seviyesinin 85%'ine ulaşmıştır.	[AL. 46.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			[A] [B] [WB] [GF]

Alarm No.: E3		Adı: Mutlak pozisyon sayaç uyarısı				
Alarmın içeriği		- Mutlak pozisyon enkoderinin çok-turlu sayaç değeri maksimum aralığı aşmıştır. - Mutlak pozisyon enkoder darbeleri hatalıdır. - Mutlak pozisyon enkoderinin çok-turlu sayaç değerini EEPROM'a yazmak için güncelleme döngüsü kısadır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
E3.1	Çok-turlu sayaç aşırı hareket mesafesi uyarısı	(1) Mutlak pozisyon sisteminde başlangıç pozisyonundan itibaren hareket mesafesi 32768 tur veya daha fazladır.	Çok-turlu sayaç değeri kontrol edilir.	32768 tur veya daha fazladır.	Çalışma aralığını gözden geçiriniz. Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tekrar yürütünüz. Güç döngüsü tamamlandıktan sonra, başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tekrar yürütünüz.	[A] [GF]
E3.2	Mutlak pozisyon sayaç uyarısı	(1) Aygıtın yakınındaki bir şey buna neden olmaktadır.	Gürültü, ortam sıcaklığı, vs. kontrol edilir.	Bir sorun vardır.	Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız. Güç döngüsü tamamlandıktan sonra başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tekrar yürütünüz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
		(2) Bir enkoder arızalıdır.	Servo motor değiştirilir ve sonra tekrarlanma kontrol edilir.	Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
E3.4	Mutlak pozisyon sayacı EEPROM'a yazma frekansı uyarısı	(1) Pozisyonlama modunda nokta tablosu metodu ile ve program metodu veya indeks metodu ile derece ayarlanarak, servo sürücünde kısa sürede aynı yönde döndürülerek 10 dakika içinde iki veya daha fazla kez başlangıç pozisyonu yenilenmiştir (EEP- ROM'a yazma).	Çalışmanın aşağıdaki koşullarda yapıp yapılmadığı kontrol edilir. Makine tarafındaki dişlinin diş sayısı: ([Pr.PA06] CMX) ve Servo motor hızı (N). * $CMX \leq 2000$ olduğunda $N < 3076.7$ tur/dak * $CMX > 2000$, $N < 3276.7 - (CMX \times 0.1)$ tur/dak *(CMX/CDV) en düşük koşullara azaltıldığında, $CMX \leq 15900$	Çalışma bu koşullar dışında gerçekleştirilmiştir.	Komut hızını koşullara uygun olarak ayarlayınız. Makine tarafındaki dişlinin diş sayısını koşullara uygun olarak ayarlayınız. Güç döngüsü tamamlandıktan sonra başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tekrar yürütünüz.	[A] [GF]
E3.5	Enkoder mutlak pozisyon sayacı uyarısı	[AL. E3.2] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: E4		Adı: Parametre uyarısı					
Alarmın içeriği		Parametre yazma sırasında ayar aralığı dışında yazma denemiştir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
E4.1	Parametre ayar aralığı hatası uyarısı	(1) Servo sistem kontrol ünitesinde bir parametre ayar aralığı dışında belirlenmiştir.	Servo sistem kontrol ünitesinde parametre ayar değeri kontrol edilir.	Ayar aralığının dışındadır.	Aralığın içinde ayarlayınız.	[B] [WB] [RJ010]	

Alarm No.: E5		Adı: ABS zaman aşımı uyarısı					
Alarmın içeriği		• Mutlak pozisyon silinen veri iletimi sırasında programlanabilen kontrol ünitesinin tepki süresi 5 s'nin üzerindedir. Mutlak pozisyon silinen veri iletimi sırasında ABSM (ABS iletme modu) "OFF" durumuna geçmiştir. • Mutlak pozisyon silinen veri iletimi sırasında SON (Servo-on), RES (Reset), veya EM2/EM1 (Zorla durdurma) "OFF" durumuna geçmiştir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
E5.1	ABS veri iletimi sırasında zaman aşımı	(1)	G/Ç sinyallerinin bağlantısı hatalıdır.	G/Ç sinyal kablosunda kopukluk veya kötü temas aranır.	Arızalıdır.	G/Ç sinyal kablosunu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A]
					Bir arıza yoktur.		
		(2)	Sıra programı hatalıdır.	Sıra programı kontrol edilir.	Sıra programı hatalıdır.	Sıra programını modifiye ediniz.	
E5.2	ABS veri iletimi sırasında ABSM off	[AL. E5.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.					
E5.3	ABS veri iletimi sırasında SON off						

Alarm No.: E6		Adı: Servo zorla durdurma uyarısı					
Alarmın içeriği		EM2/EM1 (Zorla durdurma) kapatılmıştır. SS1 komutu girilmiştir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
E6.1	Zorla durdurma uyarısı	(1) EM2/EM1 (Zorla durdurma) kapatılmıştır.	EM2/EM1'in durumu kontrol edilir.	Kapalıdır (OFF).	Güvenlikten emin olunuz ve EM2/EM1'i açınız (Zorla durdurma).	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]	
		(2) Harici bir 24 V DC güç kaynağından giriş yapılmamıştır.	Harici bir 24 V DC güç kaynağından giriş kontrol edilir.	Açıktır (ON).	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(3) Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Giriş yapılmamıştır.	24 V DC güç kaynağından giriş yapınız.		
				Giriş yapılmıştır.	(3)'ü kontrol ediniz.		
E6.2	SS1 zorla durdurma uyarısı 1 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1) SS1 komutu kapalıdır (OFF) (etkin).	SS1 komutunun kapalı olup olmadığı kontrol edilir (etkin).	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[B]	
		(2) F onksiyonel güvenlik ünitesine harici bir 24 V DC güç kaynağından giriş yapılmamıştır.	F onksiyonel güvenlik ünitesine harici bir 24 V DC güç kaynağından giriş kontrol edilir.	SS1 komutu kapalıdır (OFF) (etkin).	SS1 girişini açınız (etkin değil).		
		(3) Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Giriş yapılmamıştır.	24 V DC güç kaynağından giriş yapınız.		
E6.3	SS1 zorla durdurma uyarısı 2 (güvenlik gözlem fonksiyonu)	(1) SSCNET III/H haberleşmesinde bir hata olmuştur.	Bölüm 1.6'daki "Göstergede "Ab" görünüyor." Açıklaması kontrol edilir.	Giriş yapılmıştır.	(3)'ü kontrol ediniz.		
				Tekrarlanmıyor.	F onksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.		
					Bu nedene karşı gerekli önlemleri alınız.		

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: E7		Adı: Kontrol ünitesi zorla durdurma uyarısı				
Alarmın içeriği		Servo sistem kontrol ünitesinde zorla durdurma sinyali etkin durumdadır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
E7.1	Kontrol ünitesi zorla durdurma uyarısı	(1) Servo sistem kontrol ünitesinde zorla durdurma sinyali girilmiştir.	Servo sistem kontrol ünitesinde zorla durdurma durumu kontrol edilir.	Zorla durdurma.	Güvenlikten emin olunuz ve kontrol ünitesinin zorla durdurma sinyalini iptal ediniz.	[B] [WB] [RJ010]
		(2) Servo sist. kontrol ünitesinde Modbus-RTU haberleşmesi ile zorla durdurma sinyali girilmiştir.	Kontrol ünitesinde zorla durdurma durumu kontrol edilir.	Zorla durdurma.	Güvenlikten emin olunuz ve kontrol ünitesinin zorla durdurma sinyalini iptal ediniz.	[A]

Alarm No.: E8		Adı: Soğutma fanının hızı düştü uyarısı				
Alarmın içeriği		Soğutma fanının hızı uyarı seviyesine veya bunun altına düşmüştür.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
E8.1	Soğutma fanının hızı düştü uyarısı	(1) Soğutma fanına yabancı maddeler sıkışmıştır.	Soğutma fanına yabancı maddeler sıkışıp sıkışmadığı kontrol edilir.	Bir takım maddeler sıkışmıştır.	Yabancı maddeleri temizleyiniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
		(2) Soğutma fanının ekono-mik ömrü dolmuştur.	Servo sürücünün devrede olduğu toplam süre kontrol edilir.	Hiçbir şey sıkışmamıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
E8.2	Soğ. fanı stop	[AL. E8.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				

Alarm No.: E9		Adı: Ana devre kapalı "OFF" uyarısı				
Alarmın içeriği		- Ana devre güç kaynağı kapalıyken servo-on komutu girilmiştir. - Servo motorun 50 devir/dakikanın altında sürülmesi sırasında bara voltajı düşmektedir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
E9.1	Ana devre güç kaynağı kapalıyken servo-on sinyali	(1) Ana devre güç kaynağı kapalıdır "OFF". Sürücü ünite, konverter ünitenin güç kaynağı kapalıdır "OFF".	Ana devre güç kaynağı kontrol edilir. Konverter ünitenin güç kaynağı kontrol edilir.	Kapalıdır.	Ana devrenin gücünü açınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
				Açıktır.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2) P3 ile P4 arasındaki kablo bağlantısı kesilmiştir. Sürücü ünite, konverter ünitesinde P1 ve P2 arasındaki kablo bağlantısı kesilmiştir.	P3 ve P4 arasındaki kablo bağlantısı kontrol edilir. Konverter ünite P1 ve P2 arasındaki kablo bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bağlıdır.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3) Ana devre güç kaynağında kablo bağlantısı kesilmiştir. Sürücü ünite, ana devre güç kaynağının konverter ünite ile kablo bağlantısı kesilmiştir.	Ana devre güç kaynağının kablo bağlantıları kontrol edilir. Ana devre güç kaynağının konverter ünite ile kablo bağlantıları kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bir arıza yoktur.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4) Sürücü ünite, dönüş- sürücü ünite manyetik kontaktörünün kontrol konnektöründe kablo bağlantısı kesilmiştir.	Konverter ünite manyetik kontaktörünün kontrol konnektörü kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bir arıza yoktur.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5) Sürücü ünite, dönüş- sürücü ünite ile sürücü ünite arasında bara bağlantısı kesilmiştir.	Konverter ünite ile sürücü ünite arasında bara bağlantısı kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Doğru olarak bağlayınız.	
				Bir arıza yoktur.	(6)'yı kontrol ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: E9		Adı: Ana devre kapalı "OFF" uyarısı						
Alarmın içeriği		- Ana devre güç kaynağı kap”alıyken servo-on komutu girilmiştir. - Servo motorun 50 devir/dakikanın altında sürülmesi sırasında bara voltajı düşmektedir.						
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
E9.1	Ana devre güç kaynağı kapalıyken servo-on sinyali	(6)	[Pr. PA02 Manyetik kontaktör sürücü çıkışı seçme] ayar değeri bağlantı yapısıyla çalışmaktadır.	[Pr. PA02] ayarı ve bağlantı yapısı kontrol edilir.	Ayar veya bağlantı hatalıdır.	[Pr. PA02] ayarını gözden geçiriniz.	[A] [B]	
					Ayar ve bağlantı doğrudur.	(7)'yi kontrol ediniz.	[WB] [RJ010] [GF]	
		(7)	MR-J4-03A6(-RJ) veya MR-J4W2-0303B6 servo sürücünde, 24 V DC giriş kullanıldığı halde 24 V DC giriş seçilmemiştir.	Parametre ayarı kontrol edilir. MR-J4-03A6(-RJ): [Pr. PC27] MR-J4W2-0303B6: [Pr. PC05]	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.		
					Ayar doğrudur.	(8)'i kontrol ediniz.		
		(8)	Bara voltajı düşüktür.	Bara voltajının öngörülen değerden daha düşük olup olmadığı kontrol edilir. 200 V sınıf: 215 V DC 400 V sınıf: 430 V DC 100 V sınıf: 215 V DC 48 V DC ayarı: 38 V DC 24 V DC ayarı: 18 V DC	Voltaj öngörülen değerden daha düşüktür.	Bağlantıyı kontrol ediniz. Güç kaynağının kapasitesini kontrol ediniz.		
					Voltaj öngörülen değere eşit veya daha yüksektir.	(9)'u kontrol ediniz.		
(9)	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	(10) Servo sürücüyü değiştiriniz.				
(10)	Sürücü ünite, konverter ünite arızalıdır.	Konverter ünite değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Konverter üniteyi değiştiriniz.				
E9.2	Düşük hızla çalışma sırasında bara voltajı düşüyor	(1)	Servo motorun 50 devir/dakikanın altında sürülmesi durumunda bara voltajı düşmektedir.	Bara voltajı kontrol edilir.	Öngörülen değerden daha düşüktür. 200 V sınıf: 200 V DC 400 V sınıf: 430 V DC 100 V sınıf: 200 V DC 48 V DC ayarı: 35 V DC 24 V DC ayarı: 15 V DC	Güç kaynağının kapasitesini gözden geçiriniz. Hızlanma zaman sabitini arttır.		
E9.3	Ana devre kapalıyken Ready-on (Çalışmaya hazır) sinyali	[AL. E9.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.						[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
E9.4	Konverter ünite zorla durdurma	(1)	Servo-on komutu sırasında konverter ünite zorla durdurulmuştur.	Konverter üniteyi zorla durdurmanın etkin olup olmadığı kontrol edilir.	Etkindir.	Konverter ünite zorla durdurmayı devre dışı bırakınız.	[A] [B]	
					Etkin değildir.	(2)'yi kontrol ediniz.		
		(2)	Koruma koordinasyon kablosu doğru bağlanmamıştır.	Koruma koordinasyon kablosu kontrol edilir.	Bağlı değildir.	Koruma koordinasyon kablosunu doğru olarak bağlayınız.		

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: EA		Adı: ABS servo-on uyarısı					
Alarmın içeriği		• ABSM (ABS iletme modu) açıldıktan 1 saniye sonra servo-on etkinleşmiyor.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
EA.1	ABS servo-on uyarısı	(1)	G/Ç sinyallerinin bağlantısı hatalıdır.	G/Ç sinyal kablosunda kopukluk veya kötü temas aranır.	Arızalıdır.	G/Ç sinyal kablosunu tamir ediniz veya değiştiriniz.	[A]
					Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Sıra programı hatalıdır.	Sıra programı kontrol edilir.	Sıra programı hatalıdır.	Sıra programı modifiye ediniz.	

Alarm No.: EB		Adı: Diğer eksen hatası uyarısı					
Alarmın içeriği		• Diğer eksen, [AL. 24 Ana devre arızası] veya [AL. 32 Aşırı akım] alarmı gibi, bütün eksenleri durduran bir alarm oluşmuştur. • [Pr. PF02]'de, "Diğer eksen hata uyarısı hedef alarm seçme" listesinden "Bütün alarmlar" seçilmiştir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
EB.1	Diğer eksen hatası uyarısı	(1)	Diğer eksen [AL. 24] alarmı oluşmuştur.	Diğer eksen [AL. 24] alarmı kontrol edilir.	Oluşmuş.	Diğer eksen [AL. 24]'ün nedenini ortadan kaldırınız.	[WB]
					Oluşmamış.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Diğer eksen [AL. 32] alarmı oluşmuştur.	Diğer eksen [AL. 32] alarmı kontrol edilir.	Oluşmuş.	Diğer eksen [AL. 32]'nin nedenini ortadan kaldırınız.	
					Oluşmamış.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	[Pr. PF02]'de, "Diğer eksen hata uyarısı hedef alarm seçme" listesinden "Bütün alarmlar" seçilmiştir.	[Pr. PF02]'nin ayarı kontrol edilir.	"Bütün alarmlar" seçilmiştir.	Diğer eksen oluşan alarmın nedenini ortadan kaldırınız.	

Alarm No.: EC		Adı: Aşırı yük uyarısı 2					
Alarmın içeriği		• Servo motorun u, v ve w fazlarından herhangi birinde yoğunluğu aşan akımın geçtiği operasyon tekrarlandı.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
EC.1	Aşırı yük uyarısı 2	(1)	Yük çok büyüktür veya kapasite yetersizdir.	Verimli yük oranı kontrol edilir.	Verimli yük oranı yüksektir.	Yükü azaltınız. Daha yüksek kapasitede bir servo motor kullanınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]

Alarm No.: ED		Adı: Çıkış Wattı aşırı uyarısı					
Alarmın içeriği		• Çıkış wattının (hız x tork) servo motorun nominal çıkış değerini aşması durumu sürekli tekrarlanıyor.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni		Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
ED.1	Çıkış Wattı aşırı uyarısı	(1)	Çıkış Watt'ının (hız x tork veya itme) servo motorun nominal çıkış değerini (sürekli itme) 120% aşması durumu sürekli tekrarlanıyor.	Servo motorun hızı ve torku kontrol edilir veya motorun hızı ve itmesi kontrol edilir.	Çıkış Wattı nominal değer 120%'sidir.	Servo motor hızını azaltınız. Yükü azaltınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: F0		Adı: Tough drive uyarısı				
Alarmın içeriği		Tough drive fonksiyonu aktif olmuştur.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
F0.1	Anlık güç arızası tough drive uyarısı	(1) Kontrol ünitesi güç kaynağının voltajı düşmüştür.	[AL. 10.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.			[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
F0.3	Sarsıntı tough drive uyarısı	(1) Makinedeki rezonans nedeniyle rezonans bastırma filtresinin ayarı değişmiştir.	Sıklıkla değişip değişmediği kontrol edilir.	Sıklıkla değişmektedir.	Makinenin rezonans bastırma filtresini ayarlayınız. Makinenin mekanik durumunu (cıvatalarda gevşeme, vs.) kontrol ediniz.	

Alarm No.: F2		Adı: Sürücü kaydedicisi - Yanlış yazma uyarısı				
Alarmın içeriği		Sürücü kaydedicisi tarafından ölçülen bir dalga şekli kaydedilmemiştir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
F2.1	Sürücü kaydedicisi - Alana yazma zaman aşımı uyarısı	(1) Flash-ROM arızalıdır.	Kontrol ünitesinde güç kaynağı dışında bütün kablolar sökülür ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
F2.2	Sürücü kaydedicisi - Veriler hatalı yazıldı uyarısı	(1) Sürücü kaydedicisine veriler yazılmamıştır.	MR Configurator2'de alarm geçmişi silindi-ğinde bu alarmanın durumu kontrol edilir.	İptal edilmemiştir.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	

Alarm No.: F3		Adı: Salınım algılama uyarısı				
Alarmın içeriği		[AL. 54 Salınım algılama] alarm durumu oluşabilir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
F3.1	Salınım algılama uyarısı	[AL. 54.1] kontrol metodu ile kontrol ediniz.				

Alarm No.: F4		Adı: Pozisyon uyarısı				
Alarmın içeriği		Hedef position veya hızlanma/yavaşlama zaman sabiti ayar aralığı dışındadır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
F4.4	Hedef pozisyon ayar aralığı hatası uyarısı	(1) Hedef pozisyon ayar aralığı dışında ayarlanmıştır.	Hedef pozisyon ayar değeri kontrol edilir.	Ayar aralığının dışındadır.	Hedef pozisyonu doğru olarak ayarlayınız ve uyarıyı kaldırınız (C_ORST'yi "ON" durumuna getiriniz.).	[Others] [GF]
F4.6	Hızlanma zaman sabiti ayar aralığı hatası uyarısı	(1) Hızlanma zaman sabiti ayar aralığı dışında ayarlanmıştır.	Hızlanma zaman sabiti ([Pr. PT49]) ayar değeri kontrol edilir.	Ayar aralığının dışındadır.	Hızlanma zaman sabitini doğru olarak ayarlayınız ve uyarıyı kaldırınız (ORST'yi "ON" durumuna getiriniz.).	
F4.7	Yavaşlama zaman sabiti ayar aralığı hatası uyarısı	(1) Yavaşlama zaman sabiti ayar aralığı dışında ayarlanmıştır.	Yavaşlama zaman sabiti ([Pr. PT50]) ayar değeri kontrol edilir.	Ayar aralığının dışındadır.	Yavaşlama zamanını doğru olarak ayarlayınız ve uyarıyı kaldırınız (ORST'yi "ON" durumuna getiriniz.).	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: F5		Adı: Basit kam fonksiyonu - Kam verileri hatalı yazılıyor uyarısı				
Alarmın içeriği		• MR Configurator2 tarafından yazılmış kam verileri Flash-ROM'a yazılmamıştır.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
F5.1	Kam verileri – Alana yazmada zaman aşımı uyarısı	(1) Flash-ROM arızalıdır.	Kontrol ünitesinde güç kaynağı dışında bütün kablolar sökülür ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[A]
F5.2	Kam verileri – Hatalı yazılıyor uyarısı	(1) Kam verileri yazılmıyor.	Yeniden güç verildikten sonra, yazdırma işlemi yapılır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir. Kam verileri fabrika değerine alındığında, yazdırma işlemi yapılır ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir. ("MR-J4- A _ - RJ Servo Sürücü Kullanma Kılavuzu (Pozisyonlama Modu), bölüm 7.2.9 [Pr. PT34] " bakınız)	Tekrarlanıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	
F5.3	Kam verileri toplam hata Kam verilerinin geçici olarak yazılmasından sonra kontrol komutu "ON" olduğunda	(1)	Kam verileri yazıldıktan sonra güç verildiğinde, kam verilerinin toplamı uyumuyor (Kam verilerinde hata olmuştur.)	Arızalıdır.	Kam verilerini tekrar yazınız ve yeniden güç veriniz.	
				Bir arıza yoktur.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Kam verilerinin geçici olarak yazılmasından sonra kontrol komutu "ON" olduğunda, kam verilerinin toplamı uyumuyor (Kam verilerinde hata olmuştur.)	Arızalıdır.	Kam verilerinin geçici olarak yazılmasından sonra, kam kontrol komutunu "ON" durumuna getiriniz.	
				Bir arıza yoktur.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Flash-ROM arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: F6		Adı: Basit kam fonksiyonu - Kam kontrol uyarısı				
Alarmın içeriği		- Kam kontrolün başlaması sırasında kam ekseninin yenilenmesinde bir hata vardır. - Kam kontrol normal değildir.				
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
F6.1	Kam ekseninin bir döngü güncel değerinin yenilenmesi hatası	(1) Kam kontrolün başlamasındaki besleme güncel değerine tekabül eden kam ekseninin bir döngü güncel değeri yenilenmiyor (Bu, kamın tekrarlanan hareket düzeninde oluşur.).	Besleme güncel değerinin, kamın tekrarlanan hareket düzeninde strok içinde olup olmadığı kontrol edilir.	Besleme güncel değeri strokun dışındadır.	Besleme güncel değerini, kamın tekrarlanan hareket düzeninde strokun içine taşıyınız. Veya kamın standart pozisyonunu kamın tekrarlanan hareket düzeninde strokun içine ayarlayınız.	[A]
F6.2	Kam eksenini besleme güncel değerinin yenilenmesi hatası	(1) Yenilenen kam eksenini besleme güncel değeri ile kam kontrolün başlamasındaki komut pozisyonu arasındaki fark (komut birimi) "pozisyonda aralığı"ndan daha büyüktür.	Yenilenen kam eksenini besleme güncel değeri ile kam kontrolün başlamasındaki komut pozisyonu arasındaki farkın (komut birimi) "pozisyonda aralığı"nda olup olmadığı kontrol edilir.	Komut pozisyonu farkı (komut birimi) "pozisyonda aralığı"nda değildir.	Yenilenecek kam eksenini besleme güncel değerini hesaplayınız, komut pozisyonunu buraya taşıyıp kam kontrolünü başlatınız. (hesaplama metodu için: "MR-J4- A -RJ Servo Sürücü Kullanma Kılavuzu (Pozisyonlama Modu), bölüm 12.1.3.) bakınız. Veya, ayar değeri 0 gibi çok küçük bir değerse, "pozisyonda aralığı" için daha büyük bir değer ayarlayınız.	
F6.3	Kam kaydedilmeyen hata	(1)	Kam verileri hiç yazılmıyor.	Kam verileri kontrol edilir.	Yazılmamıştır.	Kam verilerini yazınız.
					Yazılmıştır.	(2)'yi kontrol ediniz.
		(2)	Belirli bir kam numarasının verileri yazılmıyor.	Belirlenen kam numarasının verilerinin yazılıp yazılmadığı kontrol edilir.	Yazılmamıştır.	Belirlenen kam numarasının verilerini yazınız.
					Yazılmıştır.	(3)'ü kontrol ediniz.
		(3)	Servo sürücü arızası nedeniyle kam verileri değişmiştir.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Tekrarlanmıyor.	Servo sürücüyü değiştiriniz.
F6.4	Kam kontrol verileri ayar aralığı hatası	(1)	Kam kontrol verileri ayar aralığı dışında bir değer ayarlanmıştır.	Kam kontrol verilerinin ayarı kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.
F6.5	Kam No. harici hata	(1)	Kam No. için ayar aralığı dışında bir değer ayarlanmıştır.	Kam No. ayarı kontrol edilir.	Ayar doğru değildir.	Doğru olarak ayarlayınız.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm No.: F6		Adı: Basit kam fonksiyonu - Kam kontrol uyarısı					
Alarmın içeriği		• Kam kontrolün başlaması sırasında kam ekseninin yenilenmesinde bir hata vardır. • Kam kontrol normal değildir.					
DetayNo.	Detay adı	Nedeni	Kontrol metodu	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef	
F6.6	Kam kontrol aktif değil	(1)	Kam verileri yazıldıktan sonra, yeniden güç verilmeden kam kontrol komutu "ON" durumuna getirilmiştir.	Kam verileri yazıldıktan sonra, yeniden güç verilip verilmediği kontrol edilir.	Yeniden güç verilmemiştir.	Yeniden güç veriniz.	[A]
					Yeniden güç verimiştir.	(2)'yi kontrol ediniz.	
		(2)	Kam kontrol komutu "ON" durumuna getirildikten sonra, servo-on "ON" durumuna getirilmiştir.	Servo-on sırasında kam kontrol komutunun "ON" durumuna getirilip getirilmediği kontrol edilir.	Servo-on sırasında kam kontrol komutu "ON" durumuna getirilmemiştir.	Servo-on sırasında kam kontrol komutunu "ON" durumuna getiriniz.	
					Servo-on sırasında kam kontrol komutu "ON" durumuna getirilmiştir.	(3)'ü kontrol ediniz.	
		(3)	Servo motor sürülürken ve servo motor dururken kam kontrol komutu "ON" durumuna getirilmiştir.	Hareket tamamlama "ON" durumundayken, kam kontrol komutunun "ON" durumuna getirilip getirilmediği kontrol edilir.	Hareket tamamlama "ON" durumundayken kam kontrol komutu "ON" durumuna getirilmemiştir.	Hareket tamamlama "ON" durumunda iken, kam kontrol komutunu "ON" durumuna getiriniz.	
					Hareket tamamlama "ON" durumundayken kam kontrol komutu "ON" durumuna getirilmiştir.	(4)'ü kontrol ediniz.	
		(4)	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş tamamlanmamışken kam kontrol komutu "ON" durumuna getirilmiştir.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlamanın "ON" durumunda olup olmadığı kontrol edilir.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama "OFF" durumundadır.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü sağlayınız ve kam kontrol komutunu "ON" durumuna getiriniz.	
					Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama "ON" durumundadır.	(5)'i kontrol ediniz.	
		(5)	Kam kontrol sırasında servo-off olmuştur.	Servo-off olup olmadığı kontrol edilir.	Servo-off.	Servo-on olduktan sonra, kam kontrol komutunu tekrar "ON" durumuna getiriniz.	
					Servo-on.	(6)'yı kontrol ediniz.	
		(6)	Kam kontrol sırasında başlagıç pozisyonu silinmiştir.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlamanın "OFF" olup olmadığı kontrol edilir.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama "OFF" durumundadır.	Başlangıç pozisyonuna geri dönüş tamamlandıktan sonra, kam kontrol komutunu tekrar "ON" durumuna getiriniz.	
					Başlangıç pozisyonuna geri dönüşü tamamlama "ON" durumundadır.	(7)'yi kontrol ediniz.	
		(7)	Kam kontrol sırasında yazılım limitinde durmuştur.	Yazılım limitine ulaşılp ulaşılmadığı kontrol edilir.	Yazılım limitine ulaşılmıştır.	Yazılım limitinden geri çektikten sonra, kam kontrol komutunu tekrar "ON" durumuna getiriniz.	
					Yazılım limitine ulaşılmamıştır.	(8)'i kontrol ediniz.	
		(8)	Kam kontrol sırasında strok limitinde durmuştur.	Strok limitine ulaşılp ulaşılmadığı kontrol edilir.	Strok limitine ulaşılmıştır.	Strok limitinden geri çektikten sonra, kam kontrol komutunu tekrar "ON" durumuna getiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Alarm/uyarı tetiklemeyen sorunlar

ÖNEMLİ

Servo sürücü, servo motor veya enkoder arızalandığında, aşağıdaki durumlar ortaya çıkabilir.

Aşağıdaki örnekte alarm veya uyarı tetiklemeyen olası nedenler gösterilmiştir. Bu bölümden yararlanarak karşılaştığınız nedenleri ortadan kaldıracabilirsiniz.

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Göstergede görünen: "AA"	Servo sistem kontrol ünitesinin gücü kapatılmıştır.	Servo sistem kontrol ünitesinin gücünü kontrol ediniz.	Servo sistem kontrol ünitesine güç veriniz.	[B] [WB]
	Bir SSCNET III kablosu bağlı değildir.	İlgili eksende izleyen eksenlerde "AA" görünüyorsa kontrol ediniz.	İlgili eksenin SSCNET III kablosunu değiştiriniz.	
		(CN1A, CN1B) konnektörlerini kontrol ediniz.	Doğru olarak bağlayınız.	
	Bir önceki eksende servo sürücü kontrol devresinin gücü kesilmiştir.	İlgili eksende izleyen eksenlerde "AA" görünüyorsa kontrol ediniz.	Servo sürücünün güç beslemesini kontrol ediniz.	
	Servo sistem kontrol ünitesinin sürücüsüz çalışma fonksiyonu etkindir.	Servo sistem kontrol ünitesinin sürücüsüz çalışma fonksiyonu etkinse kontrol ediniz.	Sürücüsüz çalışma fonksiyonunu devre dışı bırakınız.	[RJ010] [GF]
	Bir Ethernet kablosu bağlı değildir.	İlgili eksende izleyen eksenlerde "AA" görünüyorsa kontrol ediniz.	İlgili eksenin Ethernet kablosunu değiştiriniz.	
		(CN10A/CN10B veya CN1A/CN1B) konnektörlerini kontrol ediniz.	Doğru olarak bağlayınız.	

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Göstergede görünen: "Ab"	Servo sürücü ile uyumlu olmayan bir kontrol ünitesi bağlanmıştır.	Bağlanan kontrol ünitesi servo sürücü ile uyumlu değilse, kontrol ediniz.	Uyumlu bir kontrol ünitesi bağlayınız.	[B] [WB]
	Eksen etkin değildir.	Kontrol eksenini etksiz kılma anahtarı ON durumundaysa, kontrol ediniz. [B]: SW2-2 [WB]: SW2-2 to 2-4	Kontrol eksenini etksiz kılma anahtarı OFF durumuna getiriniz.	
	Eksen No. Ayarı hatalıdır.	Aynı eksen numarasına başka bir servo sürücünün atanıp atanmadığını kontrol ediniz.	Doğru olarak ayarlayınız.	
	Eksen No. servo sistem kontrol ünitesinde ayarlanan eksen numarasına uymuyor.	Ayarı ve servo sistem kontrol ünitesinde ayarlanan eksen numarasını kontrol ediniz.	Doğru olarak ayarlayınız.	
	Basit hareket modülünde servo serisi hakkındaki bilgiler ayarlanmamıştır.	Basit hareket modülünde Servo serisinde (Pr.100) ayarlanan değeri kontrol ediniz.	Doğru olarak ayarlayınız.	
	Haberleşme döngüsü uyumsuz.	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafında haberleşme döngüsünü kontrol ediniz. Kullanılan eksen, 8 eksen veya daha az ise: 0.222 ms 16 veya daha az ise: 0.444 ms 32 veya daha az ise: 0.888 ms	Doğru olarak ayarlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Göstergede görünen: "Ab"	0.222 ms haberleşme döngüsünde yazılım versiyonu A2 veya daha eski olan MR-J4W3-_B ile bağlantı denemiştir.	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafında haberleşme döngüsü 0.222 ms ise kontrol ediniz.	Bunları 0.444 ms veya daha fazla haberleşme döngüsü ile kullanınız.	[WB]
	Tam kapalı çevrim sisteminde MR-J4W3-_B kullanılması denenmiştir.	Tam kapalı çevrim sisteminde kullanılması denenmişse kontrol ediniz.	MR-J4W3-_B, tam kapalı çevrim kontrol sistemini desteklemez. MR-J4-_B_ veya MR-J4W2-_B kullanınız.	
	Bir SSCNET III kablosu bağlı değildir.	İlgili eksen izleyen eksenlerde "Ab" görünüyorsa kontrol ediniz.	İlgili eksenin SSCNET III kablосunu değiştiriniz.	[B] [WB]
		(CNIA, CNIB) konnektörlerini kontrol ediniz.	Doğru olarak bağlayınız.	
	Bir önceki eksen servo sürücü kontrol devresinin gücü kesilmiştir.	İlgili eksen ve izleyen eksenlerde "Ab" görünüyorsa kontrol ediniz.	Servo sürücünün güç beslemesini kontrol ediniz.	
	Servo sistem kontrol ünitesinin sürücüsüz çalışma fonksiyonu etkindir.	Servo sistem kontrol ünitesinin sürücüsüz çalışma fonksiyonu etkinse kontrol ediniz.	Sürücüsüz çalışma fonksiyonunu devre dışı bırakınız.	
	Servo sürücü arızalıdır.	İlgili eksen ve izleyen eksenlerde "Ab" görünüyorsa kontrol ediniz.	İlgili eksenin servo sürücüsünü değiştiriniz.	
	Bir Ethernet kablosu bağlı değildir.	İlgili eksen ve izleyen eksenlerde "Ab" görünüyorsa kontrol ediniz.	İlgili eksenin Ethernet kablосunu değiştiriniz.	[RJ010] [GF]
	Ana istasyon "OFF" durumundayken servo sürücüye güç verilmiştir.	Ana istasyonun gücünü kontrol ediniz.	Ana istasyona güç veriniz "ON".	
	Haberleşme döngüsü uyumsuz.	Ana istasyon tarafında haberleşme döngüsünü kontrol ediniz. Kullanılan eksen, 8 veya daha az ise: 0.888 ms 16 veya daha az ise: 1.777 ms	Doğru olarak ayarlayınız.	[RJ010]
		Kontrol ünitesinin kullanma kılavuzundan yararlanarak haberleşme döngüsünü kontrol ediniz.	Kontrol ünitesinin kullanma kılavuzunu kontrol ediniz.	[GF]
	MR-J3-T10 arızalıdır.	MR-J3-T10 değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	MR-J3-T10'u değiştiriniz.	[RJ010]
	Servo sürücü arızalıdır.	Servo sürücü değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Servo sürücüyü değiştiriniz.	[RJ010] [GF]
	Ana istasyon arızalıdır.	Ana istasyon değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Ana istasyonu değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Göstergede görünen: "b##" (Not)	Test çalışması modu etkindir.	Test çalışması ayar anahtarı "ON" durumundadır.	Test çalışması ayar anahtarını "OFF" durumuna getiriniz.	[B] [WB] [RJ010] [GF]
	Sistem ready-off (<i>hazır-kapalı</i>) durumundadır.	Servo sistem kontrol ünitesinde servo hazır durumu "OFF" ise, kontrol ediniz.	Servo-on sinyallerini bütün eksenler için "ON" durumuna getiriniz.	
Göstergede görünen: "dEF"	Başlatma nokta tablosu/programı sürmektedir.	Başlatma nokta tablosu/ programı ([Pr. PT34] = 5001) parametresine ayarlanır ve yeniden güç verilir.	Başlatma sürecinde servo sürücünün çalışmaya başla-ması için 20 s gerekir. Lütfen ekran değişinceye kadar bekleyiniz.	[A]
Göstergede görünen: "off"	Üretici ayarı için çalışma modu etkindir.	Bütün kontrol eksen ayar anahtarları (SW2) "ON" durumundaysa kontrol ediniz.	Kontrol eksen ayar anahtarlarını (SW2) doğru olarak ayarlayınız.	[B] [WB] [RJ010] [GF]
Gösterge kapanmıştır "OFF".	Harici G/Ç terminali kısa devredir.	Aşağıdaki konnektörler çıkarıldığında gösterge "ON" durumundaysa, sökülen kablolarla kısa devre kontrolü yapınız. [A]: CN1, CN2, CN3 [B] [WB] [RJ010] [GF]: CN2, CN3	G/Ç sinyallerinin kablo bağlantılarını gözden geçirin.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Kontrol devresine güç beslemesi sağlanmıyor.	Servo sürücünün kontrol devresinin güç kaynağı "OFF" durumundaysa, kontrol ediniz.	Kontrol devresinin gücünü açınız "ON".	
	Kontrol devresi güç kaynağının voltajı düşüktür.	Kontrol devresi güç kaynağının voltajı düşükse, kontrol ediniz.	Kontrol devresi güç kaynağının voltajını artır.	
Servo motor çalışmıyor.	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru olarak bağlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Servo motor güç kaynağının kablosu başka bir eksenin servo sürücüsüne bağlanmıştır.	Enkoder kablosu ve servo motor güç kaynağı kablosu aynı servo sürücüye bağlanmıyorsa, kontrol ediniz.	Enkoder kablosunu ve servo motor güç kaynağı kablosunu doğru olarak bağlayınız.	
	Bir alarm veya uyarı oluşmaktadır.	Bir alarm veya uyarı varsa, kontrol ediniz.	Alarmın/uyarının içeriğini kontrol ediniz ve nedenini ortadan kaldırınız.	
	Sistem test çalışması modundadır.	[A]: Sağ-alt nokta yanıp sönüyorsa kontrol ediniz. [B] [WB] [RJ010] [GF]: Test çalışması ayar anahtarı "ON" (yukarı) ise, kontrol ediniz.	Test çalışması modunu iptal ediniz.	
	Motorsuz çalışma etkin durumdadır.	[A]: [Pr. PC60] ayarını kontrol ediniz. [B] [WB] [RJ010] [GF]: [Pr. PC05] ayarını kontrol ediniz.	Motorsuz çalışmayı iptal ediniz.	
	Büyük yük nedeniyle tork yetersizdir.	Yük maksimum tork veya tork limit değerini aştığında, durum göstergesini (yalnız [A]) veya MR Configurator2'yi kullana-rak, anlık torku kontrol ediniz.	Yükü azaltınız veya daha yüksek kapasitede bir motor kullanınız.	
	İstem dışı olarak tork limiti etkin duruma geçmiştir.	Tork limiti etkin durumdaysa, kontrol ediniz.	Tork limitini iptal ediniz.	

Not. ## eksen numarasını gösterir.

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Servo motor çalışmıyor.	Tork limiti ayarı doğru değildir.	Tork limiti "0" ise, kontrol ediniz. [A]: [Pr. PA11] ve [Pr. PA12], veya analog giriş [B] [WB] [RJ010]: Kontrol ünitesi tarafındaki ayar [GF]: [Pr. PA11], [Pr. PA12], veya kontrol ünitesi tarafındaki ayar	Doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Makine motora temas ediyor.	Makine temas ediyorsa, makineyi kontrol ediniz.	Teması ortadan kaldır.	
	Elektromanyetik freni olan bir motorda, fren bırakmıyor.	Elektromanyetik frenin güç kaynağını kontrol ediniz.	Elektromanyetik frenin güç kaynağını "ON" durumuna getiriniz.	
	LSP (İleri dönüş yönü strok sonu) ve LSN (Geri dönüş yönü strok sonu) "ON" durumunda değildir.	[AL. 99] alarmı oluşuyorsa, kontrol ediniz.	LSP'yi ve LSN'yi "ON" durumuna getiriniz.	[A] [GF]
	SON (Servo-on) "ON" durumunda değildir.	SON (Servo-on) durumunu kontrol ediniz.	SON (Servo-on)'u "ON" durumuna getiriniz.	
	RES (Reset) "ON" durumundadır.	RES (Reset) durumunu kontrol ediniz.	RES (Reset)'i "OFF" durumuna getiriniz.	[A]
	Kontrol modunun ayarı hatalıdır.	[Pr. PA01] ayarını kontrol ediniz.	Doğru olarak ayarlayınız.	
	Pozisyon kontrol modunda komut darbesi girilmiyor.	Kontrol ünitesi tarafından darbe dizisi çıkıyorsa, kontrol ediniz.	Kontrol ünitesi tarafındaki ayarı gözden geçiriniz.	
	Pozisyon kontrol modunda komut darbe dizisi sinyalinin bağlantısı doğru değildir.	Durum göstergesini veya MR Configurator2'yi kullanarak kümülatif komut darbelerini kontrol ediniz. Darbe dizisi komutunu giriniz ve göstergedeki değişimi kontrol ediniz.	Bağlantıyı kontrol ediniz. Sinyal açık kollektör tipinde kullanıldığında, OPC'ye 24 V DC bağlayınız.	
	Pozisyon kontrol modunda komut darbesi giriş şeklinin ayarı doğru değildir.	Kontrol üniteinden darbe dizisinin çıkış şekli ile [Pr. PA13] ayarının uyumunu kontrol ediniz.	[Pr. PA13]'ün ayarını gözden geçiriniz.	
	Hız kontrol modunda veya pozisyonlama modunda ST1 (İleri yönde dönüşü başlatma) ve ST2 (Geri yönde dönüşü başlatma), her ikisi de "ON" veya "OFF" durumundadır.	ST1'in (İleri yönde dönüşü başlatma) ve ST2'nin (Geri yönde dönüşü başlatma) durumunu kontrol ediniz.	ST1'i (İleri yönde dönüşü başlatma) veya ST2'yi (Geri yönde dönüşü başlatma) "ON" durumuna getiriniz.	
	Tork kontrol modunda RS1 (İleri yönde dönüşü seçme) ve RS2 (Geri yönde dönüşü seçme), her ikisi de "ON" veya "OFF" durumundadır.	RS1'in (İleri yönde dönüşü seçme) ve RS2'nin (Geri yönde dönüşü seçme) durumunu kontrol ediniz.	RS1'i (İleri yönde dönüşü seçme) veya RS2'yi (Geri yönde dönüşü seçme) "ON" durumuna getiriniz.	
	Hız kontrol modunda veya tork kontrol modunda seçilen değer düşüktür.	SP1'i (Hız seçme 1), SP2'yi (Hız seçme 2) SP3'ü (Hız seçme 3) kontrol ediniz ve sonra seçilen dahili hızın doğru olup olmadığını kontrol ediniz.	SP1 (Hız seçme 1), SP2 (Hız seçme 2), SP3 (Hız seçme 3) seçimlerini, ve dahili hız ayarını gözden geçiriniz.	
	Pozisyonlama modunda (nokta tablosu metodu) BCD giriş ile seçilen değer düşüktür.	SPD1'i (Hız seçme1), SPD2'yi (Hız seçme2), SPD3'ü (Hız seçme3) ve SPD4'ü (Hız seçme4) kontrol ediniz, ve sonra seçilen dahili hızın doğru olup olmadığını kontrol ediniz.	Bağlantıyı kontrol ediniz. SPD1 (Hız seçme 1), SPD2 (Hız seçme 2), SPD3 (Hız seçme 3), SPD4 (Hız seçme 4), seçimlerini, ve dahili hız ayarını gözden geçiriniz.	
	Bir analog sinyal doğru girilmemiştir.	Durum göstergesini veya MR Configurator2'yi kullanarak analog hız komutunun ve analog tork komutunun değerlerini kontrol ediniz.	Analog sinyalleri doğru olarak giriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Servo motor çalışmıyor.	Mutlak pozisyon algılama sistemi kullanıldığında, ABS iletme modu seçilmiştir.	ABSM "ON" durumundaysa, kontrol ediniz.	ABSM'yi kapatınız "OFF".	[A]
	Elektronik dişlinin ayarları hatalıdır.	Elektronik dişlinin ayar değerini kontrol ediniz.	Elektronik dişli için uygun bir değer ayarlayınız.	[A] [GF]
	Nokta tablolarının ayarı hatalıdır.	Nokta tablosu ayarını kontrol ediniz.	Nokta tablosu ayarını gözden geçiriniz.	
	Nokta tablosu No. seçme ayarı doğru değildir.	Nokta tablosu No. seçme ayarını (RWwn6) kontrol ediniz.	Nokta tablosu No. seçme ayarını gözden geçiriniz.	[GF]
	Kablo bağlantıları veya komut darbesi çoğaltma ayarı doğru değildir.	MR-HDP01 manuel darbe jeneratörü kullanıldığında, kablo bağlantılarını ve komut darbesi çoğaltma ayarını (TP0, TP1 atamaları ve [Pr. PT03] ayarı) kontrol ediniz.	Kablo bağlantılarını ve komut darbesi çoğaltma ayarını gözden geçiriniz.	[A]
	MR-HDP01 manuel darbe jeneratörüne güç beslenmiyor.	MR-HDP01'de +5 V ıla 12 V ve 0 V arasına güç kaynağı bağlanmamıştır.	MR-HDP01'de +5 V ıla 12 V ve 0 V arasına bir güç kaynağı bağlayınız.	
	OPC'ye (açık-kollektör sink (PNP) arayüzü güç girişi) güç beslenmiyor.	Servo sürücünün CN1 konnektöründe DICOM ve OPC arasına bağlanmamıştır.	DICOM ve OPC arasına bağlayınız.	
	Eksen etkin değildir.	Ekseni devre dışı bırakma kontrol anahtarı "ON" durumundaysa, kontrol ediniz. [B]: SW2-2 [WB]: SW2-2 ıla 4	Ekseni devre dışı bırakma kontrol anahtarını "OFF" durumuna getiriniz.	[B] [WB]
	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafında bir hata olmuştur.	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafında bir hata olmuştaysa kontrol ediniz.	Servo sistemin kontrol ünitesindeki hatayı ortadan kaldırınız.	
	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafında parametre ayarı hatalıdır.	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafında parametre ayarlarını kontrol ediniz.	Servo sistemin kontrol ünitesi tarafında parametre ayarlarını gözden geçiriniz.	
	Pozisyon komutu doğru girilmemiştir.	MR Configurator2'yi kullanarak kümülatif komut darbelerini ve komutun girilmesi sırasında nümerik değerlerin değişip değişmediğini kontrol ediniz.	Servo sistemin kontrol ünitesinin ve servo programın ayarlarını gözden geçiriniz.	
	Enkoder kablosunun bağlandığı yer hatalıdır.	CN2A, CN2B ve CN2C'nin bağlantı hedeflerinin CNP3A, CNP3B ve CNP3C ile aynı olup olmadığını kontrol ediniz.	Enkoder kablolarını doğru olarak bağlayınız.	[WB]
Servo motorun veya lineer servo motorun hızı artmıyor. Veya hız çok fazla artıyor.	Hız komutunun, hız limitinin veya elektronik dişlinin ayarları hatalıdır.	Hız komutunun, hız limitinin veya elektronik dişlinin ayarlarını kontrol ediniz.	Hız komutunun, hız limitinin veya elektronik dişlinin ayarlarını gözden geçiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru olarak bağlayınız.	
	Ana devre güç kaynağının voltajı düşmüştür.	Ana devre güç kaynağının voltajı düşmüşse voltajı kontrol ediniz.	Ana devre güç kaynağının voltajını arttırınız.	
	Elektromanyetik freni olan bir motorda fren bırakmıyor.	Elektromanyetik frenin güç kaynağını kontrol ediniz.	Elektromanyetik frenin güç kaynağını "ON" durumuna getiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Servo motorun veya lineer servo motorun hızı artmıyor. Veya hız çok fazla artıyor.	Hız kontrol modunda veya tork kontrol modunda SP1 (Hız seçme1), SP2 (Hız seçme2), veya SP3 (Hız seçme3) değerleri hatalı seçilmiştir.	SP1'i (Hız seçme1), SP2'yi (Hız seçme2), ve SP3'ü (Hız seçme3) kontrol ediniz, ve sonra seçilen dahili hızın doğru olup olmadığını kontrol ediniz.	SP1 (Hız seçme1), SP2 (Hız seçme2), SP3 (Hız seçme3) seçimlerini, ve dahili hız ayarını gözden geçirin.	[A]
	Hız kontrol modunda veya tork kontrol modunda bir analog sinyal doğru girilmemiştir.	Durum göstergesini veya MR Configurator2'yi kullanarak analog hız komutunun ve analog tork komutunun değerlerini kontrol ediniz.	Analog sinyalleri doğru olarak giriniz.	
	Pozisyonlama modunda (nokta tablosu metodu) BCD giriş ile seçilen SPD1 (Hız seçme 1), SPD2 (Hız seçme 2), SPD3 (Hız seçme 3) veya SPD4 (Hız seçme 4) değerleri hatalı seçilmiştir.	SPD1'i (Hız seçme1), SPD2'yi (Hız seçme2), SPD3'ü (Hız seçme3) ve SPD4'ü (Hız seçme4) kontrol ediniz, ve sonra seçilen dahili hızın doğru olup olmadığını kontrol ediniz.	Bağlantıyı kontrol ediniz. SPD1 (Hız seçme 1), SPD2 (Hız seçme 2), SPD3 (Hız seçme 3), SPD4 (Hız seçme 4), seçimlerini, ve dahili hız ayarını gözden geçirin.	
	Pozisyonlama modunda (nokta tablosu metodu ve program metodu) bir analog sinyal doğru girilmemiştir.	Durum göstergesini veya MR Configurator2'yi kullanarak VC (Analog aşım) değerini kontrol ediniz.	VC (Analog aşım) değerini ayarlayınız ve analog sinyali doğru olarak giriniz.	
	Pozisyonlama modunda (endeksleyici metot) OV0 (Dijital aşım seçimi 1), OV1 (Dijital aşım seçimi 2), OV2 (Dijital aşım seçimi 3), veya OV3 (Dijital aşım seçimi 4) doğru değildir.	OV0'ı (Dijital aşım seçimi 1), OV1'i (Dijital aşım seçimi 2), OV2'yi (Dijital aşım seçimi 3), ve OV3'ü (Dijital aşım seçimi 4) kontrol ediniz ve sonra seçilen aşım seviyesinin ([%]) doğru olup olmadığını kontrol ediniz.	Bağlantıyı kontrol ediniz. OV0 (Dijital aşım seçimi 1), OV1 (Dijital aşım seçimi 2), OV2 (Dijital aşım seçimi 3), ve OV3 (Dijital aşım seçimi 4) ayarlarını gözden geçirin.	
Düşük frekanslarda servo motor sarsıntı yapıyor.	Otomatik ayarlama tahmin edilen yükten motora eylemsizlik oranı değeri doğru değildir. Yükten motora eylemsizlik oranı manuel olarak ayarlandığında, ayarlanan değer doğru değildir.	Servo motor güvenli bir şekilde sürülebiliyorsa, otomatik ayarlamayı tamamlamak için hızlandırma ve yavaşlatmayı birkaç kere tekrarlayınız. Motor atalet oranının yükünün, manuel ayarın gerçek oranına göre uygun olup olmadığını kontrol ediniz.	Yükü motor atalet oranına sıfırlamak için otomatik ayarlama ve tek dokunuşla ayarlamayı yürütünüz. Manuel ayar için yükü motor atalet oranına doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Kontrol ünitesinden gelen komut kararlı değildir.	Kontrol ünitesinden gelen komutu kontrol ediniz.	Kontrol ünitesinden gelen komutu gözden geçirin. Komutun iletildiği kabloyu kopukluk vs. açısından kontrol ediniz.	
	Motor durduğunda, hızlanma/yavaşlama sırasında tork veya itme artarak servo motor limitini aşıyor.	Tork/itme maksimum tork/itme değerini aşıyorsa hızlanma/yavaşlama sırasında verimli yük oranını kontrol ediniz.	Hızlanma/yavaşlama süresini artırarak ve yükü azaltarak verimli yük oranını düşürünüz.	
	Servo kazancı düşüktür. Veya otomatik ayarlamamanın tepkisi düşüktür.	Otomatik ayarlamamanın tepkisi ([Pr. PA09]) artırılarak sorun çözülüyorsa, kontrol ediniz.	Kazançları ayarlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Servo motordan alışılmadık sesler geliyor.	Servo kazancı düşüktür veya otomatik ayarlamamanın tepkisi düşüktür.	Otomatik ayarlamamanın tepkisi ([Pr. PA09]) artırılarak sorun çözülüyorsa, kontrol ediniz.	Kazançları ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Yatakların ömrü dolmuştur.	Servo motor güvenli bir şekilde sürülebiliyorsa, yükü çıkarınız ve servo motoru boşta çalıştırarak sesi kontrol ediniz. Servo motor makineden ayrılabiliriyorsa, freni boşaltmak için servo motor güç kablosunu sökünüz ve motoru elle döndürürken sesi kontrol ediniz.	Gürültü, yatakların ömrünün dolduğu anlamına gelir. Servo motoru değiştiriniz. Ses motordan gelmiyorsa, makine bakıma alınmalıdır.	
	Elektromanyetik freni olan bir servo motorda, fren bırakmıyor.	Elektromanyetik frenin güç kaynağını kontrol ediniz.	Elektromanyetik frenin güç kaynağını "ON" durumuna getiriniz.	
	Elektromanyetik freni olan bir servo motorda, frenin bırakma zamanlaması doğru değildir.	Frenin bırakma zamanlamasını kontrol ediniz.	Frenin bırakma zamanlama-sını gözden geçirin. Elektro-manyetik frenlerde bırakma gecikmesi süresi olduğu unutulmamalıdır.	
Servo motor sarsılıyor.	Servo kazancı çok yüksektir. Veya otomatik ayarlamamanın tepkisi çok yüksektir.	Otomatik ayarlamamanın tepkisi ([Pr. PA09]) azaltılarak sorun çözülüyorsa, kontrol ediniz.	Kazançları ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Makine sarsılıyor (rezonansa geliyor).	Servo motor güvenli bir şekilde sürülebiliyorsa, sorun tek-dokunuşla ayar veya uyarlamalı ayar yolu ile çözülüyorsa, kontrol ediniz.	Makinenin rezonans bastırma filtresini ayarlayınız.	
	Yük sarsılıyor.	Servo motor güvenli bir şekilde sürülebiliyorsa, sorun gelişmiş sarsıntı bastırma kontrolü II ile çözülüyorsa, kontrol ediniz.	Gelişmiş sarsıntı bastırma kontrolü II fonksiyonunu yürüttünüz.	
	Bir enkoder kablosuna karışan gürültü nedeniyle geribesleme darbeleri hatalı sayılıyor.	Durum göstergesini (yalnız [A]) veya MR Configurator2'yi kullanarak kümülatif geribesleme darbelerinin nümerik değerlerinin atlanıp atlanmadığını kontrol ediniz.	Enkoder kablosu güç kablolarından, vs. uzağa yerleştirilerek sistemin gürültü kapması engellenebilir.	
	Makine ile servo motorun mekanik bağlantısında boşluk vardır (dişliler, kaplin, gibi..)	Makinedeki boşluk kontrol edilir.	Kaplindeki ve makinedeki boşluğu alınız.	
	Servo motor montaj parçası sağlam bağlanmamıştır.	Servo motor montaj parçasını kontrol ediniz.	Montaj parçasını daha kalın tahta kullanarak veya kirşlerle güçlendiriniz.	
	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru olarak bağlayınız.	
	Makinenin balans ayarı bozuktur.	Sarsıntı hızı bağlı olarak değişiyorsa makineyi kontrol ediniz.	Makinenin balans ayarını yapınız.	
	Çekirdekdeki aralık nedeniyle eksantriklik fazladır.	Makinenin ve servo motorun montaj hassasiyetini kontrol ediniz.	Hassasiyeti gözden geçirin. (Makine ve motor tam hizalı olmalıdır.)	
	Servo motorun şaftına binen yük fazladır.	Servo motorun şaftına binen yükü kontrol ediniz.	Yükü, servo motorun özelliklerine göre ayarlayınız. Şaftta izin verilen yük için: "Servo Motor Kullanma kılavuzu (Cilt 3) kontrol ediniz".	
	Harici bir sarsıntı servo motoru etkiliyor.	Dışarıdan gelen sarsıntıyı kontrol ediniz.	Harici sarsıntı kaynaklarından gelebilecek sarsıntıları engelleyiniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Dönüş hassasiyeti düşüktür. (Hız kararlı değil.)	Servo kazancı düşüktür. Veya otomatik ayarlamamanın tepkisi düşüktür.	Otomatik ayarlamamanın tepkisi ([Pr. PA09]) artırılarak sorunun çözülüp çözülmediğini kontrol ediniz.	Kazançları ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Büyük yük nedeniyle tork yetersizdir.	Durum göstergesini (yalnız [A]) veya MR Configurator2'yi kullanarak, yük maksimum tork veya tork limit değerini aştığında anlık torku kontrol ediniz.	Yükü azaltınız veya daha yüksek kapasitede bir motor kullanınız.	
	İstem dışı olarak tork limiti etkin duruma geçmiştir.	TLC (Limitleme torku) "ON" durumundaysa durum göstergesini veya MR Configurator2'yi kullanarak kontrol ediniz.	Tork limitini iptal ediniz.	
	Tork limiti ayarı doğru değildir.	Tork limiti çok düşükse, kontrol ediniz. [A]: [Pr. PA11] ve [Pr. PA12], veya analog giriş [B] [WB] [RJ010]: Kontrol ünitesi tarafındaki ayar [GF]: [Pr. PA11], [Pr. PA12], veya kontrol ünitesi tarafındaki ayar	Doğru olarak ayarlayınız.	
	Elektromanyetik freni olan bir servo motorda, fren bırakmıyor.	Elektromanyetik frenin güç kaynağını kontrol ediniz.	Elektromanyetik frenin güç kaynağını "ON" durumuna getiriniz.	
	Kontrol ünitesinden gelen komut kararlı değildir.	Komut frekansındaki dalgalanmaları MR Configurator2 ile kontrol ediniz.	Kontrol ünitesinden gelen komutu gözden geçiriniz. Komutun iletildiği kabloyu kopukluk vs. açısından kontrol ediniz.	
Makine dururken düzensiz bir şekilde sarsılıyor.	Servo kazancı düşüktür. Veya otomatik ayarlamamanın tepkisi düşüktür.	Otomatik ayarlamamanın tepkisi ([Pr. PA09]) artırılarak sorunun çözülüp çözülmediğini kontrol ediniz.	Kazançları ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
Servo sürücüye güç verildikten hemen sonra servo motor çalışmaya başlıyor. Servo-on'dan hemen sonra servo motor çalışmaya başlıyor.	Güç "ON" durumunda SON (Servo-on) "ON" durumundadır.	SON (Servo-on) ve RD (Hazır) "ON" durumundaysa, anlık durum göstergesini veya MR Configurator2'yi kullanarak kontrol ediniz.	SON (Servo-on)'u gözden geçiriniz.	[A]
	Başlangıçta bir analog sinyal girilmiştir.	Anlık durum göstergesini veya MR Configurator2'yi kullanarak, analog hız komutunun ve analog tork komutunun durumunu kontrol ediniz.	Analog sinyallerin giriş zamanlamasını gözden geçiriniz.	
	Bir analog sinyalin sıfır noktası kaymıştır.	Analog sinyal girişi 0 V iken servo motorun sürülüp sürülmediğini kontrol ediniz.	VC otomatik kaymayı yürüttünüz veya analog sinyal kaymasını [Pr. PC37] veya [Pr. PC38] ile ayarlayınız.	
	Elektromanyetik freni olan bir servo motorda, frenin bırakma zamanlaması doğru değildir.	Frenin bırakma zamanlamasını kontrol ediniz.	Frenin bırakma zamanlamasını gözden geçiriniz	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Servo motorun bağlantısı hatalıdır.	U, V ve W bağlantıları kontrol edilir.	Doğru olarak bağlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Başlangıç pozisyonuna geri dönüşte başlangıç pozisyonunda sapma oluyor.	Dog tipi başlangıç pozisyo-nuna geri dönüşte, dog sinyalinin "OFF" olduğu nokta ile Z-fazı darbesinin algılandığı nokta (CR giriş pozisyonu) çok yakındır.	Sabit miktarda sapma (bir dönüşte) oluyorsa, kontrol ediniz.	Dog pozisyonunu ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	"Pozisyonda" aralığı çok büyüktür.	[Pr. PA10]'da "Pozisyonda" aralığını kontrol ediniz.	Daha dar "Pozisyonda" aralığı ayarlayınız.	
	Proximity anahtarı hatalıdır veya montajı tam olarak tamamlanmamıştır.	Proximity dog sinyalinin sinyalinin doğru girildiğini kontrol ediniz.	Proximity dog anahtarını tamir ediniz veya değiştiriniz. Proximity dog montesinin ayarını kontrol ediniz.	
	Kontrol ünitesi tarafındaki program doğru değildir.	Kontrol ünitesi tarafındaki programı başlangıç pozisyonu adresi veya sıra programlar gibi programlar açısından kontrol ediniz.	Kontrol ünitesi tarafındaki programları gözden geçiriniz.	
Başlangıç pozisyonuna geri döndükten sonra çalışma sırasında pozisyonda sapma oluyor.	Pozisyon komutu ile güncel makine pozisyonu farklıdır.	"Kümülatif geribesleme darbe-leri $\times$ her darbedeki hareket mesafesi" çarpımının güncel makine pozisyonuna uyumunu kontrol ediniz. "Kümülatif geribesleme darbeleri $\times$ çoğaltılmış besleme uzunluğu" güncel makine pozisyonuna uyuyorsa, kontrol ediniz.	Pozisyon komutunu ve elektronik dişli ayarını gözden geçiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Bir alarm veya uyarı oluşmaktadır.	Bir alarm veya uyarı varsa, kontrol ediniz.	Alarmın/uyarının içeriğini kontrol ediniz ve nedenini ortadan kaldırınız.	
	Servo kazancı düşüktür veya otomatik ayarlamının tepkisi düşüktür.	Otomatik ayarlamının tepkisi ([Pr. PA09]) artırılarak sorun çözülüyorsa, kontrol ediniz.	Kazançları ayarlayınız.	
	Şanzımanlı servo motorda redüksiyon oranı doğru hesaplanmamıştır.	Aşağıdaki ayarları kontrol ediniz. [A]: Her dönüşte komut giriş darbesi sayısı ([Pr. PA05]) veya elektronik dişli ([Pr. PA06] ve [Pr. PA07]) [B] [WB] [RJ010]: Her dönüşte giriş darbesi sayısı, hareket mesafesi (ayar kontrol ünitesi tarafında) [GF]: Elektronik dişli ([Pr. PA06], [Pr. PA07])	Redüksiyon oranı hesaplamasını gözden geçiriniz.	
	"Pozisyonda" aralığı çok büyüktür.	[Pr. PA10]'da "Pozisyonda" aralığını kontrol ediniz.	Daha dar "Pozisyonda" aralığı ayarlayınız.	
	Komut darbeleri gürültü nedeniyle hatalı sayılıyor.	Kontrol ünitesindeki komut değeri ile kümülatif komut darbeleri sayısının uyumunu kontrol ediniz.	Komut kablosunda gürültüye karşı gerekli önlemleri alınız. Komut kablosunun ekranlama prosedürünü gözden geçiriniz.	
	Komut kablosu gevşek veya kopuktur.	Kontrol ünitesindeki komut değeri ile kümülatif komut darbeleri sayısının uyumunu kontrol ediniz.	Komut kablosunu tamir ediniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Başlangıç pozisyonuna geri döndükten sonra çalışma sırasında pozisyonda sapma oluyor.	Komut darbe dizisinin frekansı çok yüksektir.	Darbe dizisinin komut frekansı spesifikasyon aralığında olmalıdır. Açık kollektörlü tip için 500 kdarbe/s veya daha azdır. Diferansiyel hat sürücü tipi için 4 M darbe/s veya daha azdır.	Darbe dizisinin komut frekansını gözden geçiriniz. [Pr. PA13]'da "Komut giriş darbe dizisi filtre seçimi" menüsünden darbe dizisinin komut frekansına göre bir filtre seçiniz.	[A]
	Komut kablosu çok uzundur.	Komut frekansındaki dalgalanmayı bir osiloskop ile kontrol ediniz.	Kablo boyunu kısaltınız. Kablo boyu diferansiyel hat sürücü çıkışı için 10 m veya daha kısa ve açık kollektörlü çıkış için 2 m veya daha kısa olmalıdır.	
	Çalışma sırasında SON (Servo-on) "OFF" durumuna geçmiştir.	Çalışma sırasında SON (Servo-on) "OFF" durumundaysa, durum göstergesini veya MR Configurator2'yi kullanarak, kontrol ediniz.	Bağlantıları gözden geçiriniz. Çalışma sırasında SON (Servo-on) "OFF" durumuna geçmemelidir.	
	Çalışma sırasında CR (Sil) veya RES (Reset) "ON" durumuna geçmiştir.	Çalışma sırasında CR (Sil) veya RES (Reset) "ON" durumundaysa, durum göster-gesini veya MR Configurator2'yi kullanarak kontrol ediniz.	Bağlantıları gözden geçiriniz. Çalışma sırasında CR (Sil) veya RES (Reset) "ON" durumuna geçmemelidir.	
	Nokta tablosu ayarı ve başlatma zamanlaması doğru değildir.	Bir başlangıç zamanlaması 3 ms veya daha fazla olana kadar, nokta tablo ayar değeri ve nokta tablosu No zamanlamalarının değiştirilmesinden sonra bir zaman dilimi olup olmadığını kontrol ediniz.	Nokta tablosu ayarını gözden geçiriniz. Başlatma zamanlamasını gözden geçiriniz.	
	MR- D01 uzatması GÇ ünitesine iletilen bir giriş sinyali doğru değildir.	Nokta tablosu No. seçim 1'den nokta tablosu No. seçim 8'e kadar seçimi ve bağlantıları kontrol ediniz.	MR-D01 uzatma GÇ ünitesinde giriş anahtarını ve bağlantıları kontrol ediniz.	
	Program, başlatma zamanlaması, vs. doğru değildir.	Başlangıç zamanına kadar BCD giriş programındaki zamanlama ve nokta tablosu numaralarından sonra bir zaman dilimi olup olmadığını kontrol ediniz. 3 ms veya daha fazla vb.	Kontrol ünitesindeki programları gözden geçiriniz.	
	MR-DS60 dijital anahtarının ayarı hatalıdır.	[Pr. Po10] ayarını kontrol ediniz.	[Pr. Po10] ayarını gözden geçiriniz.	
	MR-DS60 dijital anahtarı ile MR-D01 uzatması GÇ arasındaki bağlantı hatalıdır.	MR-DS60 dijital anahtarı ile MR-D01 uzatma GÇ ünitesi arasındaki bağlantıyı kontrol ediniz.	MR-DS60 dijital anahtarı ile MR-D01 uzatma GÇ ünitesi arasındaki bağlantıyı gözden geçiriniz.	
MR-HDP01 manuel darbe jeneratörü bağlantısı veya "manuel darbe jeneratörü çoğaltma" ([Pr. PT03], TP0 (manuel darbe jeneratörü çoğaltma 1), TP1 (manuel darbe jeneratörü çoğaltma 2)) ayarları doğru değildir.	MR- HDP01 manuel darbe jeneratöründen gelen giriş değeri ile komut pozisyonu uymuyor.	Bağlantıyı kontrol ediniz. Çoğaltma ayarını Doğru olarak ayarlayınız.		[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Bir mekanik kayma olmuştur. Veya makine parçalarındaki boşluk büyüktür.	Makine parçalarında kayma veya boşluk varsa, kontrol ediniz.	Makine parçalarını ayarlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Mutlak pozisyon algılama sisteminde gücün yenilenmesinde yenilenen pozisyon sapma yapıyor.	Servo sürücünün gücünün kapatılması sırasında oluşan güç arızası nedeniyle motor harici bir güç tarafından izin verilen maksimum hızı (6000 devir/dak) aşan bir hızla döndürülmüştür. (Not: hızlanma zamanı 0.2 s veya daha azdır.)	Motor harici bir güç tarafından izin verilen maksimum hızı (6000 devir/dak) çıkartılmışsa, kontrol ediniz.	Hızlanma zamanını uzatınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Motor harici bir güç tarafından 3000 devir/dak hızı aşacak şekilde döndürülürken servo sürücünün gücü "ON" durumuna getirilmiştir.	Motor harici bir güç tarafından 3000 devir/dak hızı aşacak şekilde döndürülürken servo sürücünün gücü "ON" durumuna getirilmişse, kontrol ediniz.	Güç verme zamanlamasını gözden geçirin.	
	Kontrol ünitesine iletilen veriler hatalıdır.	MR Configurator2 ile ABS verilerini kontrol ediniz.	Kontrol ünitesinin programlarını gözden geçirin.	[A]
Aşırı salınım/hedefi tutturamama oluşuyor.	Servo kazancı çok düşük veya çok yüksektir. Otomatik ayarlamamanın tepkisi düşük veya çok yüksektir.	Aşırı salınım/hedefi tutturamama oluşursa, MR Configurator2'yi kullanarak bir grafik ile hızın dalga şeklini kontrol ediniz.	Otomatik ayarlamamanın tepkisini ayarlayınız ve kazanç ayarını tekrar yürütünüz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	[Pr. PB06 Yük-motor atalet oranı/yük-motor kütle oranı] doğru değildir.	[Pr. PB06 Yük-motor atalet oranı/yük-motor kütle oranı] ayar değeri ile güncel yük atalet momenti veya yük kütlesi arasındaki uyumu kontrol ediniz.	Doğru olarak ayarlayınız.	
	Çok büyük yük nedeniyle kapasite veya maksimum tork (itme) yetmiyor.	Maksimum tork (maksimum itme) tork limit değerini (itme limit değerini) aşarsa, durum göstergesini kullanarak anlık torku kontrol ediniz.	Hızlanma/yavaşlama zamanını arttırarak ve yükü azaltarak verimli yük oranını düşürünüz.	
	Tork limit ayarı doğru değildir.	Maksimum tork (maksimum itme) tork limit değerini (itme limit değerini) aşarsa, durum göstergesini kullanarak anlık torku kontrol ediniz.	Tok limit ayarını gözden geçirin.	
	Makine parçalarında büyük boşluk vardır.	Makine parçalarında boşluk varsa, kontrol ediniz.	Kaplin ve makine parçalarındaki boşluğu alınız.	
MR Configurator2 kullanılırken servo sürücü ile haberleşme hatası (Ayrıntılar için: MR Configurator2, Yardım bölümüne bakınız.)	Haberleşme ayarı doğru değildir.	Haberleşme ayarında veri iletim hızı ve portlar gibi özellikleri kontrol ediniz.	Haberleşme ayarını doğru olarak ayarlayınız.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
	Bir model bağlanmış, model seçiminde bir başka model ayarlanmıştır.	Model seçiminin doğru ayarlanıp ayarlanmadığını kontrol ediniz.	Mod seçimini doğru olarak ayarlayınız.	
	Sürücü doğru ayarlanmamıştır.	"MITSUBISHI MELSERVOUSB Controller" görülüyorsa USB (Universal Seri Bara) kontrol ünitesinin altını kişisel bilgisayarın aygıt yöneticisi ile kontrol ediniz.	Bilinmeyen bir aygıt veya diğer aygıtları iptal edip, servo sürücüye yeniden güç veriniz ve Found New Hardware Wizard uyarınca resetleyiniz.	
	Bunlar çevrim-dışıdır.	Çevrim dışıysa, kontrol ediniz.	Çevrim-içi olarak ayarlayınız.	
	Bir haberleşme kablosu arızalıdır.	Haberleşme kablosu arızalıysa kontrol ediniz.	Haberleşme kablosunu değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Elektromanyetik freni olan bir servo motorda, fren bozulmuştur.	Elektromanyetik freninin ekonomik ömrü dolmuştur. Elektromanyetik freninin ömrü için: "Servo Motor Kullanma Kılavuzu (Cilt 3) "na bakınız.	Servo motoru ve bütün kablolarını makineden sökünüz ve servo motorun şaftı elle döndürülebiliyorsa, kontrol ediniz. (Elle döndürülebiliyorsa, fren arızalıdır.)	Servo motoru değiştiriniz.	[A] [B] [WB] [RJ010] [GF]
Servo motorun durma mesafesi uzamıştır.	Yük arttırılmıştır ve izin verilen yük-motor atalet oranı aşılmıştır.	Yük arttırılmışsa, kontrol ediniz.	Yükü azaltınız.	
	Harici bir röle arızalıdır. Veya MBR (Elektromanyetik fren kilitleme) bağlantıları doğru değildir.	Harici bir röleyi ve MBR'nin (Elektromanyetik fren kilitleme) kablo bağlantılarını kontrol ediniz.	Harici röleyi değiştiriniz. Veya bağlantıları gözden geçirin.	
	Elektromanyetik freninin ekonomik ömrü dolmuştur. Elektromanyetik freninin ömrü için: "Servo Motor Kullanma Kılavuzu (Cilt 3) "na bakınız".	Servo motoru ve bütün kablolarını makineden sökünüz ve servo motorun şaftı elle döndürülebiliyorsa, kontrol ediniz. (Elle döndürülebiliyorsa, fren arızalıdır.)	Servo motoru değiştiriniz.	
Program çalışması devam etmiyor.	Pozisyonlama çalışmasının komut hızı düşüktür.	Servo motorun hızını tanımlamak için 0 gibi anormal bir değer girilmiştir.	Programı gözden geçirin.	[A]
	Program harici bir sinyal beklercesine duruyor.	SYNC komutu ile ayarlanan bir program giriş numarası güncel giriş sinyaline uymuyor.	Programı veya kullanılan sinyali gözden geçirin.	
Nokta tablosu yürütüldüğü halde çalışma başlamıyor.	Aynı pozisyona tekrar pozisyonlama yapılmıştır.	Nokta tablosunda aynı numaraya sahip olan birçok çalışma çalışmaya başlar.	Nokta tablosu ayarını veya çalışma prosedürlerini gözden geçirin.	[A] [GF]
		Otomatik sürekli çalışma ile aynı noktaya pozisyonlama sonsuz tekrarlanır. Nokta tablosu çalışmasının alt fonksiyonlarında "8, 9, 10, 11" seçilmiştir.	Nokta tablosu ayarını veya çalışma prosedürlerini gözden geçirin.	
Elektromanyetik fren iptal edilemiyor.	Kablo bağlantıları hatalıdır.	SBC çıkış sinyali kontrol ediniz.	Çıkış sinyallerini gözden geçirin.	[B]
	Çıkış aygıtından doğru bir sinyal çıkmıyor.	Çıkış aygıtının kablo bağlantılarını kontrol ediniz veya çıkış aygıtının yükü spesifikasyonların üzerindeyse, kontrol ediniz.	Kablo bağlantılarını veya yükü gözden geçirin.	
	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
SBC çıkışı kullanılırken düşey eksen düşer.	Servo-on sırasında STO fonksiyonu kullanılmaktadır.	SS1 fonksiyonu etkinse, kontrol ediniz.	SS1 fonksiyonunu etkin duruma getiriniz.	
	Çıkış aygıtından doğru bir sinyal çıkmıyor.	Çıkış aygıtının kablo bağlantılarını kontrol ediniz. Veya çıkış aygıtının yükü spesifikasyonların üzerindeyse kontrol ediniz	Kablo bağlantılarını veya yükü gözden geçirin.	
	Fonksiyonel güvenlik ünitesi arızalıdır.	Fonksiyonel güvenlik ünitesi değiştirilir ve hatanın tekrarlanması kontrol edilir.	Fonksiyonel güvenlik ünitesini değiştiriniz.	
	Elektromanyetik frenin sıralı çıkışının bekleme zamanı ayarı hatalıdır.	[Pr. PC02 Elektromanyetik frenin sıralı çıkışı] ve [Pr. PSA03 SS1 yavaşlama zamanını izleme] doğru ayarlanmışsa, kontrol ediniz.	Doğru olarak ayarlayınız.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Açıklama	Olası nedeni	Kontrol sonucu	Eylem	Hedef
Modbus-RTU haberleşmesi kurulmamıştır.	Servo sürücü Modbus-RTU haberleşme protokolüne ayarlanmamıştır.	[Pr. PC71]'de "haberleşme protokolü seçimi" doğru ayarlanmışsa, kontrol ediniz.	Modbus-RTU protokolünü seçiniz.	[A]
	Haberleşme ayarı hatalıdır.	[Pr. PC70 Modbus- RTU haberleşme istasyonu numarası ayarı]'nı kontrol ediniz.	Pr. PC70 Modbus-RTU haberleşme istasyonu numarası ayarı] ve kontrol ünitesinde sorgulama mesajında tanımlanan istasyon No. arasındaki uyumu kontrol ediniz.	
		[Pr. PC71]'de "Modbus-RTU haberleşme veri iletim hızı seçimi" doğru ayarlanmışsa, kontrol ediniz.	"Modbus-RTU haberleşme veri iletim hızı seçimi" ve kontrol ünitesinin haberleşme veri iletim hızı ayarı arasındaki uyumu kontrol ediniz.	
		[Pr. PF45]'de "Modbus-RTU haberleşme denklik seçimi" doğru ayarlanmışsa, kontrol ediniz.	"Modbus-RTU haberleşme denklik seçimi" ve kontrol ünitesinin denklik ayarı arasındaki uyumu kontrol ediniz.	
	Servo sürücü Modbus-RTU haberleşme ile uyumlu değildir.	MR-J4- _A_ -RJ 100 W veya başka servo sürücü için; üretim tarihi Ocak 2015 veya sonrası olan bir servo sürüsü kullanılmalıdır. MR-J4- _A_ servo sürücü veya MR-J4-03A6(-RJ) servo sürücü kullanılıyorsa, kontrol ediniz.	MR-J4- _A_ -RJ 100 W veya başka servo sürücü için; üretim tarihi Ocak 2015 veya sonrası olan bir servo sürüsü kullanılmalıdır. (MR-J4- _A_ servo sürücü veya MR-J4-03A6(-RJ) servo sürücü Modbus-RTU haberleşme ile uyumlu değildir.)	
	Bir haberleşme kablosu arızalıdır.	Haberleşme kablosunu arıza ve hasar açısından kontrol ediniz.	Haberleşme kablosunu değiştiriniz.	
RS-422 haberleşme (Mitsubishi genel-amaçlı AC servo protokolü) kurulmamıştır	Servo sürücü RS-422 haberleşme protokolüne ayarlanmamıştır.	[Pr. PC71]'de " haberleşme protokolü seçimi"ni kontrol ediniz.	RS-422/RS-485 haberleşme (Mitsubishi genel-amaçlı AC servo protokolü) seçilmelidir.	[A]
	Haberleşme ayarı doğru değildir.	[Pr. PC20 İstasyon numarası ayarı] doğru ayarlanmışsa, kontrol ediniz.	[Pr. PC20 İstasyon numarası ayarı] ve kontrol ünitesinde tanımlanan istasyon No. arasındaki uyumu kontrol ediniz.	
		[Pr. PC21]'de "RS-422 haberleşme veri iletim hızı seçimi" doğru ayarlanmışsa, kontrol ediniz.	"RS-422 haberleşme veri iletim hızı seçimi " ve kontrol ünitesindeki haberleşme veri iletim hızı ayarı arasındaki uyumu kontrol ediniz.	
	Bir haberleşme kablosu arızalıdır.	Haberleşme kablosunu arıza ve hasar açısından kontrol ediniz.	Haberleşme kablosunu değiştiriniz.	

SERVO SÜRÜCÜ HATA KODU AÇIKLAMALARI

Ağ modülü hata kodları

Ağ modülünde bir hata oluşursa, MR Configurator2'deki "Alarm Göstergesinde" bir ağ modülü hata kodu gösterilir.

Ağ modülünün hata kodları ile ilgili ayrıntılar için: "Exception Codes" of "Anybus CompactCom 40 Software Design Guide (Doc.Id. HMSI-216-125)" bakınız.

Alarm Display

Axis 1

No. 85.2 Name Network module error Est. occurrence time 2015/07/02 16:35:32 Est. elapsed time (h) 0 Detailed information 02

Display	Detailed name	Cause	Check method	Check result	Action
85.2	Network module error 2	1) Perform the checking method of [AL 85.1]. For details of error code in network module, please refer to Exception Codes of Anybus CompactCom 40 Software Design Guide (Doc.Id. HMSI-216-125).			
85.3	Network module error 3	1) Perform the checking method of [AL 85.1].			

Additional information:(Alarm reset disable)
Error code of network modules as follows
0001

Alarm history

	Number	Name	Time (h)	Detailed information
New	85.2	Network module error	0	02

Alarm/Warning List Clear



MITSUBISHI ELECTRIC TURKEY A.Ş. FABRİKA OTOMASYON SİSTEMLERİ

Şerifali Mahallesi Kale Sokak No:40 Ümraniye / İstanbul / Türkiye
Tel : +90 (216) 969 25 00 Faks : + 90 (216) 526 39 95
tr3a.mitsubishielectric.com/fa/tr

METR bu dökümanda yer alan içeriklerde önceden bildirmeksizin değişiklik yapma hakkına sahiptir.
Bu döküman yalnızca bilgilendirme amaçlıdır. Ürünler hakkında detaylı bilgi için tr3a.mitsubishielectric.com/fa/tr bakabilirsiniz.