

Kinco Servo Hata ve Çözümleri

FFFF: Bu hata motor tipinin seçilmediğini gösterir. Çözümü için d4.19 parametresinden motor tipi seçilir. Daha sonra d4.00 parametresi "1" yapılarak kaydedilir. Servo sürücünün 24VDC kaynağı kesilip yeniden verilir.

000.1: Bu hatada firmware güncellenir ve sürücü fabrika ayarlarına alınır. Eğer hata devam ederse firmware dosyası uyumsuzdur.

000.2: Genel olarak enkoder kablosundan dolayı verilen bir hatadır. Çözümü için aşağıdaki adımlar izlenir.

- ☐ Enkoder kablosu değiştirilerek kontrol edilir.
- ☐ Motor değiştirilerek kontrol edilir.
- ☐ Son aşama da motor değiştirilerek kontrol edilir.

000.4: Genel olarak enkoder kablosundan dolayı verilen bir hatadır. Çözümü için aşağıdaki adımlar izlenir.

- ☐ Enkoder kablosu değiştirilerek kontrol edilir.
- ☐ Motor değiştirilerek kontrol edilir.
- ☐ Son aşama da motor değiştirilerek kontrol edilir.

000.8: Gürültüden yada enkoder kablosundan kaynaklanan bir hatadır. UVW güç kablosu etrafındaki Shield'li kısım sürücü üzerine bağlanmalıdır. Ayrıca sistemde gürültü oluşturabilecek başka cihazlar (Inverter gibi) var ise başka güç kaynakları ile beslenmelidir.

000.6: Genel olarak enkoder kablosundan dolayı verilen bir hatadır. Çözümü için aşağıdaki adımlar izlenir.

- ☐ Enkoder kablosu değiştirilerek kontrol edilir.
- ☐ Motor değiştirilerek kontrol edilir.
- ☐ Son aşama da motor değiştirilerek kontrol edilir.

001.0: Yüksek sıcaklık hatasıdır. Büyük motor küçük sürücü ile kullanıldığında bu hata ile karşılaşılabilir. Ayrıca sistem çok hızlı şekilde Dur-Kalk yapıyorsa bu da bu hataya sebep olabilir. Frenleme direnci ile sorun çözülebilir. Eğer çözülmez ise yeni sürücü ile değişimi yapılmalıdır.

002.0: Yüksek voltaj hatasıdır. Gereğinden fazla yüksek voltaj geliyor olabilir. Bunun için katalogdaki tolerans değerleri doğrultusunda sürücünün AC beslemeleri ölçü aleti ile kontrol edilir. Eğer normal değerlerdeyse frenleme direnci takılmalıdır. Ayrıca duruş-kalkış zamanları uzatılmalıdır.

004.0: Düşük voltaj hatası. Ürünün AC besleme voltajının istenilen aralıkta olup olmadığı kontrol edilmelidir. Daha sonra DC voltajda kontrol edilmeli. Eğer DC ve AC voltaj istenilen değerlerdeyse DC voltajın AC voltajdan önce gelmesi de bu hataya neden olur. Son aşamada Duruş zamanı artırılmalıdır.

008.0: Yüksek akım hatasıdır. Motor içindeki fazların kısa devre olmasından dolayı verilen bir hata. Bu da sürücü içindeki bazı komponentleri yakmış olabilir. Motor mili el ile döndürülür. Eğer dönüş normal ise sorun sürücü kaynaklıdır. Eğer motor mili sert yada kitli ise motor ile alakalıdır.

010.0: Frenleme direnci hatasıdır. Frenleme direncinin gücünün yetersiz olmasından kaynaklanan bir hatadır. Frenleme direnci değiştirilmelidir.

020.0: Enkoder takip hatasıdır. Bunun 4 nedeni olabilir. Bunlar; Kontrol Parametreleri, Sistem Aşırı Yük veya Kilitleme, Enkoder Kablosu, Aşırı Gürültü. Bu hata için d2.08 parametresi kontrol edilmeli ve %100 olmalı. Kvp ve Kpp değerleri artırılmalı. Motor yetersiz olabilir daha büyüğü seçilmeli. Mekanik kitleme kontrol edilmeli. Enkoder kablosu değiştirilerek kontrol edilir. Toprak bağlantısı yapılarak sistemdeki gürültü giderilmelidir.

040.0: 24 VDC besleme ile alakalı bir hatadır. Sürücüye bağlanan DC voltaj kontrol edilmelidir. Bu değer 18 VDC'nin altında olmamalıdır.

080.0: Aşırı yük hatasıdır. Eğer ürün yeni takılmış ise parametre ile alakalı bir sorun olabilir. Kvp değeri artırılmalıdır. Eğer bu değer çok büyük olur ise bu seferde vibrasyon oluşumundan hata verebilir. Bu değer bu durumda düşürülmelidir. Eğer eski sistemde kullanılan çalışan bir ürün ise mekanik kitlemeye ve aşırı yüke bakılmalıdır.

1000: Pulse girişlerine gelen frekans çok yüksek olduğu için verilen bir hatadır. Düşürülmesi gerekir. Yazılımdan d3.38 parametresine bakılarak uygulanacak maksimum frekansa bakılabilir.

2000: STO konektörü bağlı değildir. Yada STO+ ve STO- uçları bağlı değildir. STO+ ucuna +24 VDC, STO- ucuna ground bağlanır.

4000: Öncelikle d4.01 parametresinden motor tipi kontrol edilir. Eğer motor tipi doğru ise enkoder kablosu kontrol edilir. Hata devam ettiği takdirde sorun motor enkoderinden kaynaklanıyordur ve değiştirilmesi gerekir.

8000: Bu hatada firmware güncellenir ve sürücü fabrika ayarlarına alınır. Eğer hata devam ederse firmware dosyası uyumsuzdur.

8888: Motor tipi d4.01 parametresinden seçilir ve kayıt edilerek sürücü yeniden başlatılır. Eğer sorun devam ederse +24 VDC besleme kontrol edilmelidir.