

エラー/アラーム メッセージ一覧

サーボ支援ツールではドライバの状態を監視し、エラー/アラームのメッセージを表示します。

メッセージの原因と対処方法は、以下を参照ください。

番号	分類 (※1)	内容 (※2)	原因	対処方法
E001	アラーム	原点復帰異常	・原点復帰移動量オーバ条件を超えても 原点センサ（DOG センサ、リミット センサ）またはストップが検出されない。	・原点センサ、ストップの位置を調整してください。 ・原点センサの接続を確認してください。 ・原点復帰移動量オーバ条件を調整してください。 ・負荷を小さくしてください。 ・原点復帰運転中止で自動解除されます。
E002	アラーム	位置決め完了 異常	・位置決め完了待ち時間までの間に 位置決め完了信号が ON にならない。	・運転速度、加速時間を調整してください。 ・位置決め完了待ち時間を調整してください。 ・負荷を小さくしてください。 ・位置制御運転再開時、自動解除されます。
E003	アラーム	位置偏差過大	・位置偏差が位置偏差過大条件を 超えた。	・運転速度、加速時間を調整してください。 ・位置決め偏差過大条件を調整してください。 ・負荷を小さくしてください。 ・位置偏差が小さくなると自動解除されます。
E004	アラーム	I/O 指令 パラメータ異常	・運転データが設定されていない運転 データ No. を選択した。 ・選択した運転データ No. の運転データが 異常。	・正常な運転データ No. を選択してください。 ・正常な運転データを設定してください。 ・正常な運転データ No. を選択し運転を開始した場合、自動解除されます。
E005	アラーム	オーバートラベル	・リミットセンサを検出した。	・リミットセンサが OFF する位置まで運転してください。 ・サーボ OFF し、リミットセンサが OFF する位置まで 手動で移動させてください。 ・リミットセンサが OFF する位置に移動すると、 自動解除されます。
E006	アラーム	オーバーロード	・モータの検出電流がオーバーロード検出 電流を超えた。	・負荷を小さくしてください。 ・オーバーロード検出電流を調整してください。 ・オーバーロード状態から脱出すると、自動解除 されます。
E007	アラーム	回生電圧アラーム	・負荷イナーシャ大の条件で急停止し、 回生電圧が許容値を超えた。	・負荷を小さくしてください。 ・減速時間を長くして、緩やかに減速させてください。 ・回生電圧が許容値以下になると、自動解除 されます。
E008	エラー	速度過大エラー	・速度検出値が速度過大条件を 超えた。	・運転速度を調整してください。 ・速度過大条件を調整してください。 ・ハンチングにより発生する場合があります。 サーボパラメータを適切に見直してください。
E009	エラー	電圧低下エラー	・電源電圧が 16V 以下に低下した。	・電源電圧を確認してください。
E010	エラー	フラッシュメモリ エラー	・フラッシュメモリに不正データが書き 込まれた。 ・レゾルバ位置情報が書き込まれて いない。 ・フラッシュメモリ書き換え中に電源電圧が 低下した。	・正しいデータをフラッシュメモリに書き込んで、電源を 再投入してください。 ・レゾルバ位置情報をフラッシュメモリに書き込んで、 電源を再投入してください。 ・上記で改善しない場合は、サーボドライバを交換 してください。
E012	エラー	ドライバ温度エラー	・サーボドライバの温度が仕様値の上限 に達した。	・サーボドライバの換気条件、冷却方法を見直して ください。

番号	分類	内容	原因	対処方法									
E013	エラー	過電圧エラー	・電源電圧が許容値を超えた。 ・負荷イナーシャ大の条件で急停止し、 回生電圧が許容値を超えた。	・電源電圧を確認してください。 ・負荷を小さくしてください。 ・減速時間を長くして、緩やかに減速させてください。									
E014	エラー	レゾルバエラー	・レゾルバケーブルが断線した。 ・レゾルバが故障した。	・電源を OFF しモータの接続を確認してください。 ・サーボドライバ、モータを交換してください。									
E015	エラー	過電流エラー	・モータの能力を超える負荷が加わった。 ・モータ、ケーブル、またはサーボドライバ 出力回路が短絡した。	・電源を OFF し、モータ、ケーブルおよびサーボドライバ が破損していないか確認してください。									
E101	ドライバ状態	モード不一致	・設定済みの指令・制御モードでは 受け付けられない操作。	<div>・「モード設定」で、操作に応じた指令・制御モードに 変更してください。</div> <table><tr><th>操作内容</th><th>対応する指令・制御モード</th></tr><tr><td>イナーシャ推定</td><td rowspan="4">Modbus 指令/位置制御</td></tr><tr><td>サーボ調整</td></tr><tr><td>原点復帰テスト</td></tr><tr><td>PTP テスト動作</td></tr><tr><td>速度指令テスト</td><td>Modbus 指令/速度制御</td></tr></table>	操作内容	対応する指令・制御モード	イナーシャ推定	Modbus 指令/位置制御	サーボ調整	原点復帰テスト	PTP テスト動作	速度指令テスト	Modbus 指令/速度制御
操作内容	対応する指令・制御モード												
イナーシャ推定	Modbus 指令/位置制御												
サーボ調整													
原点復帰テスト													
PTP テスト動作													
速度指令テスト	Modbus 指令/速度制御												
E102	ドライバ状態	サーボ ON 不可	・サーボ ON 時に受け付けられない操作。	・サーボ OFF してください。									
E103	ドライバ状態	サーボ OFF 不可	・サーボ OFF 時に受け付けられない操作。	・サーボ ON してください。									
E104	ドライバ状態	すでに運転中	・運転中に別の操作を行った。	・運転中の動作が終わるまで、お待ちください。									
E201	ツール	COM ポートエラー	・COM ポートが他のアプリで使用中。 ・COM ポートのケーブルが抜けた。	・COM ポートの番号が間違っていないか確認して ください。 ・COM ポートに対応したケーブルが抜けていないか 確認してください。									
E202	ツール	通信エラー	・ドライバの電源が入っていない。 ・ドライバのケーブル接続に誤りがある。 ・ドライバとのスレーブアドレスが不一致。 ・ドライバとの通信速度が不一致。 ・通信時の伝搬異常(ノイズ)。	・ドライバの電源、ケーブル接続を確認してください。 ・ドライバとサーボ支援ツールのスレーブアドレス、 通信速度が一致しているか確認してください。 ・ノイズが疑われる場合、ケーブル長、終端抵抗など の配線方法を確認してください。									
E210	ツール	プロジェクトファイル 異常	・プロジェクト情報で指定したファイルへの 保存失敗。	・他アプリで使用中など、対象ファイルが書き込み 禁止状態になっていないか確認してください。									

※1 メッセージの分類は以下の通りです。

分類	意味
アラーム	ドライバで発生したアラーム(警告)
エラー	ドライバで発生したエラー(異常)
ドライバ状態	ドライバの状態によって発生した問題
ツール	通信を含むツール操作で発生した問題

※2 サーボ支援ツールのメッセージ欄に、対処済みのメッセージが再度表示されることがあります。

これはドライバのエラー/アラーム履歴を表示しており、履歴はドライバの電源再投入(リセット)まで保持されるためです。

対処済みメッセージをクリアしたい場合は、ドライバの電源再投入(リセット)を行ってください。