

G2系列伺服报警代码	报警内容	报警发生的机理	常见报警产生原因	处理措施
Er001	参数校验错误	输入参数时出现异常	1.正在设定参数时电源断开 2.正在写入警告时电源断开 3.参数破坏,伺服驱动器坏了 4.匹配的电机或不在电机代码表里	1.使用dn-02功能,恢复出厂设置,然后断电重启 2.使用dn-02功能,恢复出厂设置,然后断电重启 3.更换伺服驱动器 4.版本低,升级伺服程序
Er002	电流零点检测错误	伺服电流检测电路采样信号异常	采样电路问题,硬件损坏	更换伺服驱动器
Er003	AD采样超时	伺服电流检测电路采样信号异常	采样电路问题,硬件损坏	更换伺服驱动器
Er004	过压	伺服驱动器检测到母线电压过高	1.现场供电电压不稳定,波峰时电压过高 2.伺服电机从运行到停机时,电机制动发电,发出的电能没及时释放掉,导致过压报警 3.负载惯量超出伺服驱动能力 4.母线电压异常,伺服故障	1.用万用表检查供电电源电压是否正常,是否有断线,更正后,重新供电。对于220V等级伺服,查看Fn-06值是否大于370附近,正常的范围为(120*Fn-06/410),若大于该值,请参照说明书接线说明将电压调到合理的范围内 2.使用功率更大的外部制动电阻。注意:外接制动电阻的阻值是有要求的,参照说明书 3.重新选型,选择大一档的伺服 4.更换伺服驱动器
Er005	欠压	伺服驱动器检测到母线电压过低	1.现场供电电压低,外部输入电压*1.414小于120V 2.伺服驱动器电压检测电路损坏	1.用万用表检查供电电源电压是否正常,是否有断线,更正后,重新供电 2.若供电电压正常,对于220V等级伺服,查看Fn-06值是否在120以下,正常的范围(120*Fn-06<410),若小于该值,请参照说明书接线说明将电压调到合理的范围内。
Er006	位置环跟踪误差过大	位置反馈跟不上位置指令,伺服位置跟踪误差发生	1.齿轮比设置不正确 2.伺服电机的UVW的配线不正常(接触不良) 3.伺服驱动器的增益调整不良 4.位置指令脉冲的频率过高 5.负载大了,功率选小了 6.伺服驱动器坏了	1.重新设置齿轮比 2.检查电机UVW的配线是否接好 3.调大速度环增益(P3-01)、位置环增益(P2-00) 4.缓慢降低位置指令频率或者调节P3-27加入平滑功能 5.观测负载率,观测电机温度 6.更换伺服驱动器
Er007	刹车电阻过载	制动电阻超负荷运行达到极限	1.供电电压过高,电压超过AC270V,使得制动电阻频繁工作,制动电阻过载报警。 2.负载大,制动电阻的功率选小了 3.伺服驱动器坏了	1.用万用表测量供电电源电压是否超过AC270V,若现场供电频繁不稳定,请使用变压器 2.更换大一档功率的制动电阻 3.更换伺服驱动器
Er008	参数设置错误	P0-02参数初始化时密码出错	密码不正确	参照说明书,重新正确初始化
Er009	硬件过流	伺服驱动器检测到IPM模块瞬间电流过大	1.偶发报警触发,比如:浪涌、雷击等 2.负载过大,选型选小了 3.伺服驱动器损坏 4.伺服电机损坏 5.动力线短路、缺相	1.拔掉电机动力线,重启伺服,若再报警过流,则伺服环 2.观测负载率,观测电机温度,负载率超过80%,或电机温度烫手,可能是伺服选小了 3.更换伺服驱动器 4.用万用表量电机输出UVW之间的电阻,若相电阻不同,则伺服驱动器损坏,更换伺服驱动器 5.排查动力线接线
Er011	编码器UVW未连	编码器UVW信号全高或全低,驱动器检测不到UVW信号	1.编码器线接错了或线断了 2.编码器线受到干扰 3.设备干扰 4.伺服损坏或编码器问题	1.用万用表去量,确认线是不是的有问题,更正接线或更换编码器线 2.编码器线用双绞线,线径采用0.2mm2,带屏蔽(屏蔽率80%);配线距离最长为20m,加粗编码器线供电(5V,GND)的线径到0.3mm2或者更粗;编码器和动力线垂直布线或分开布线 3.设备接地 4.更换伺服驱动器或伺服电机
Er012	过载	转矩值大于P4-16参数设定值且持续时间大于P4-07时报警	1.负载过大,选型选小了 2.动力线短路、缺相 3.保护参数设置不合理	1.减轻电机负载或换大电机 2.排查电机动力线 3.可以加大P4-16,提高过载倍数,数值不超过3000(3倍过载)
Er015	堵转	电机完全卡死,速度为0,超过1倍扭矩且持续5s.	1.负载大,伺服选小了 2.刚性参数调太高了或者太低 3.伺服球转矩限制值设置小了 4.正反转矩限制的阈值设置太大了 5.伺服驱动器或者伺服电机损坏 6.机械卡死或抱闸未打开	1.通过Fn-03观测伺服电机输出扭矩,若负载率>95%,检查电机是否卡主,观测电机温升,若电机发烫,确认电机选型是不选小了 2.刚度调试到合理的数值,电机不产生影响 3.调整伺服堵转扭矩限制值参数:P4-06, P4-07 4.调整伺服扭矩限制阈值参数:P4-00, P4-01 5.更换伺服驱动器或伺服电机 6.通过Fn-03监视数字是否瞬间大于100多,检测机械是否卡住或者电机抱闸是否卡死
Er017-Er022	CAN错误			CAN通讯故障,联系厂家
Er026	Z脉冲错	Z脉冲丢失	编码器线有问题	检查编码器线是否有松动,电机动力线是否有松动
Er027	速度检测参数设置错			初始化参数,重新设置速度检测参数,P2-00, P3-01
Er031	母线电压异常	母线电压升不到300	伺服硬件损坏	更换伺服驱动器
Er032	电机代码未正确选择			参考说明书,正确设置电机代码P0-01
Er034	分频参数设置错			参考说明书,重新设置分频参数,P2-09, P2-13
Er036	脉冲模式设置错			参考说明书,重新设置脉冲模式,P2-14
Er037	编码器错(A+A-B+B-Z+Z-U+U-V+V-W+W-异常)	1.在接通控制电源时发生 2.在正常运行时发生	1.编码器线接错了或线断了 2.编码器线受到干扰 3.接地有问题 4.伺服驱动器或者伺服电机损坏	1.用万用表去量,确认线是不是的有问题,更正接线或更换编码器线 2.编码器线用双绞线,线径采用0.2mm2,带屏蔽(屏蔽率80%);配线距离最长为20m,加粗编码器线供电(5V,GND)的线径到0.3mm2或者更粗;编码器和动力线垂直布线或分开布线 3.设备接地 4.更换伺服驱动器或伺服电机
Er050	输入脉冲异常	脉冲频率过高超过200k		将输入脉冲频率降到100-200KHZ以内
Er051	反馈脉冲异常	1.在接通控制电源时发生 2.在正常运行时发生,反馈脉冲异常,频率高于100-200KHZ	1.编码器线接错了或线断了 2.编码器线受到干扰 3.接地有问题 4.伺服驱动器或者伺服电机损坏	1.用万用表去量,确认线是不是的有问题,更正接线或更换编码器线 2.编码器线用双绞线,线径采用0.2mm2,带屏蔽(屏蔽率80%);配线距离最长为20m,加粗编码器线供电(5V,GND)的线径到0.3mm2或者更粗;编码器和动力线垂直布线或分开布线 3.设备接地 4.更换伺服驱动器或伺服电机
Er052	滤波参数设置错			重新设置滤波参数P1-04
Er054	Z脉冲丢失	3圈检测不到Z脉冲导致	伺服无法检测到电机编码器Z信号	查编码器线是否有松动,电机动力线是否有松动,断电并重新上电
Er055	CAN缓存溢出			CAN通讯故障,联系厂家
Er056	参数错	位置环与速度环参数设置错		重新初始化,正确设置位置环与速度环的参数
Er057-Er058	SPI通信错误	硬件问题		更换伺服驱动器
Er059	找零UVW错	在接通控制电源找零时发生	1.编码器线接错了或线断了 2.编码器线受到干扰 3.动力线有问题 4.伺服驱动器或者伺服电机损坏	1.用万用表去量,确认线是不是的有问题,更正接线或更换编码器线 2.编码器线用双绞线,线径采用0.2mm2,带屏蔽(屏蔽率80%);配线距离最长为20m,加粗编码器线供电(5V,GND)的线径到0.3mm2或者更粗;编码器和动力线垂直布线或分开布线 3.正确连接动力线 4.更换伺服驱动器或伺服电机
Er060	找零方向错	电机匹配找零程序不对或编码器相序不对	1.编码器线接错了或线断了 2.编码器线受到干扰 3.接地有问题 4.伺服驱动器或者伺服电机损坏	1.用万用表去量,确认线是不是的有问题,更正接线或更换编码器线 2.编码器线用双绞线,线径采用0.2mm2,带屏蔽(屏蔽率80%);配线距离最长为20m,加粗编码器线供电(5V,GND)的线径到0.3mm2或者更粗;编码器和动力线垂直布线或分开布线 3.设备接地 4.更换伺服驱动器或伺服电机
Er061	找零Z信号丢失	电机匹配找零程序不对或编码器相序不对	1.编码器线接错了或线断了 2.编码器线受到干扰 3.接地有问题 4.伺服驱动器或者伺服电机损坏	1.用万用表去量,确认线是不是的有问题,更正接线或更换编码器线 2.编码器线用双绞线,线径采用0.2mm2,带屏蔽(屏蔽率80%);配线距离最长为20m,加粗编码器线供电(5V,GND)的线径到0.3mm2或者更粗;编码器和动力线垂直布线或分开布线 3.设备接地 4.更换伺服驱动器或伺服电机
Er063	过温	1.在接通控制电源时发生 2.电机运行时发生散热片过热	1.伺服驱动器的温度检测电路损坏 2.负载超过额定负载 3.伺服驱动器环境温度超过55℃ 4.伺服风扇未开启	1.更换伺服驱动器 2.观测负载率,观测电机温度 3.将伺服驱动器环境温度下调到55℃以下 4.打开温度传感器使能参数:P0-07,设置温度值温度报警阈值。