

## Err27. 4发生时故障排查

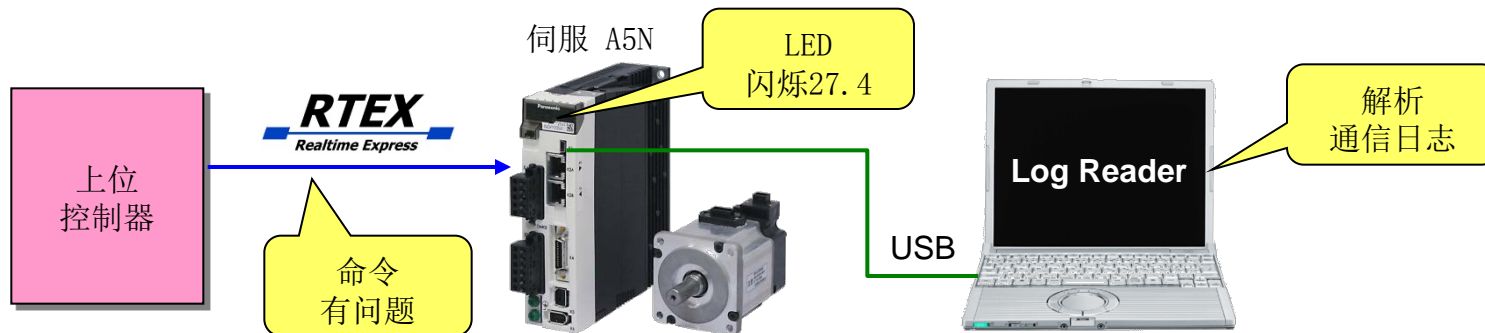
2014/1/23

Motor Business Division  
Appliances Company  
Panasonic Corporation

# Err27.4 指令异常

在参数被恰当设定的状态下发生Err27.4，问题出现在上位控制器给与SERVO 的命令。  
请使用通行日志工具” Log Reader” 取得报警发生时的日志，进行解析。

项目	内容
控制模式	Cyclic位置控制 (Command Code: 2xh)
检知内容	指令位置变化过大
原因 (例)	发生在Servo on中： <ul style="list-style-type: none"><li>• 指令的突变</li><li>• Update Counter的异常</li></ul> 发生在Servo off到Servo on变化时： <ul style="list-style-type: none"><li>• Servo off中的指令位置的初始化不完全</li></ul>
处理	修正上位控制器的软件，使命令正常。






# 通信数据块

## 16-byte模式 Cyclic位置控制的情况

	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Byte0	C/R (0)	Update Counter		MAC-ID (0 to 31)				
Byte1	TMG CNT	Command Code (2xh)						
Byte2	Servo On	0	0	Gain SW	TL SW	Homing Ctrl	0	0
Byte3	Hard Stop	Smooth Stop	Pause	0	SL SW	0	EX- OUT2	EX- OUT1
Byte4	Command Data 1 (Command Position)							L
Byte5								ML
Byte6								MH
Byte7								H
Byte8	Command Data 2							L
Byte9								ML
Byte10								MH
Byte11								H
Byte12	Command Data 3							L
Byte13								ML
Byte14								MH
Byte15								H

## 16-byte模式 Cyclic位置控制的情况

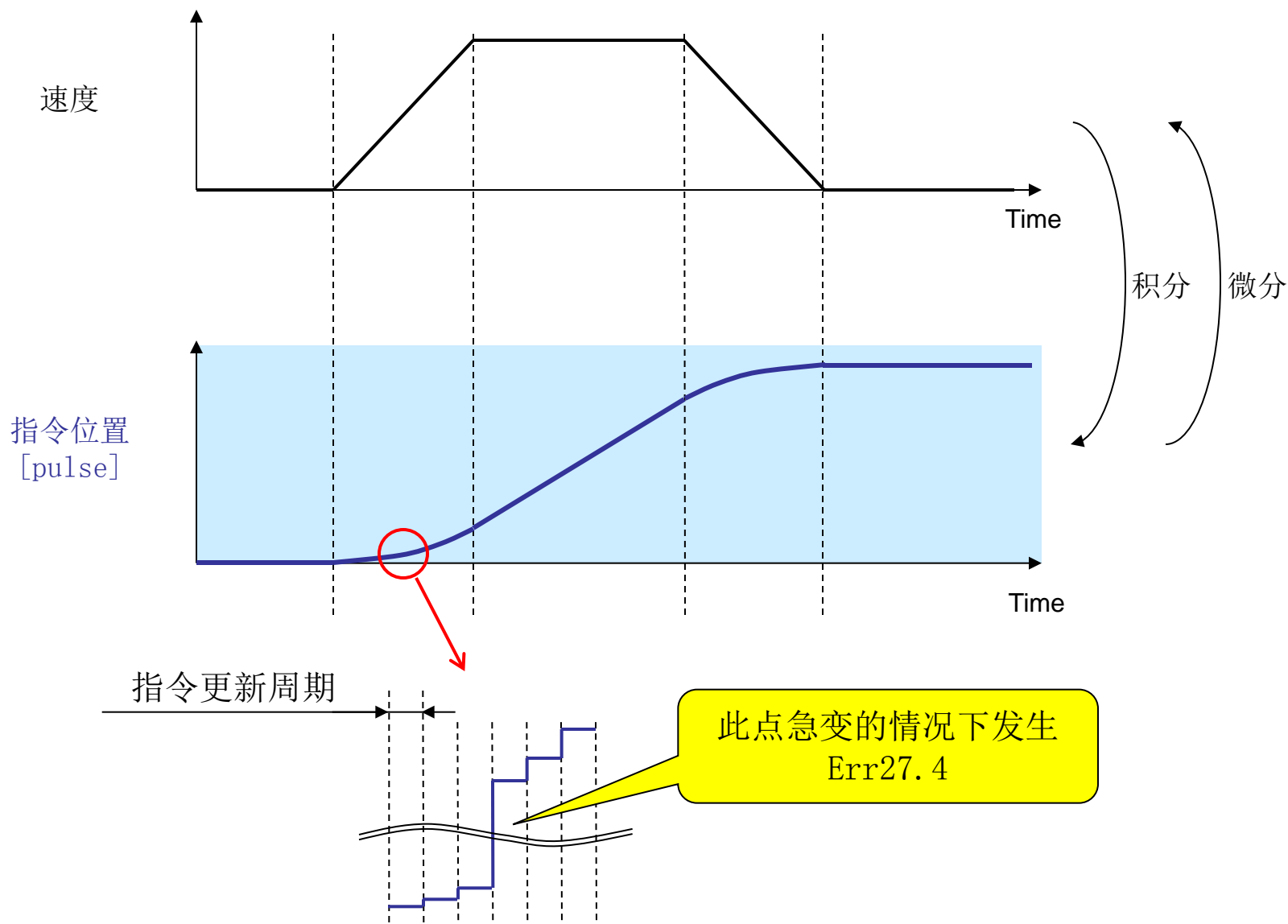
	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Byte0	C/R (1)	Update Counter Echo		Actual MAC-ID (0 to 31)				
Byte1	CMD Error	Command Code Echo (2xh)						
Byte2	<b>Servo Active</b>	Servo Ready	<b>Alarm</b>	Warning	Torque Limited	Homing Complete	In Progress	In Position
Byte3	SI-MON5 /E-STOP	SI-MON4 /EX-SON	SI-MON3 /EXT3	SI-MON2 /EXT2	SI-MON1 /EXT1	Home	POT /NOT	NOT /POT
Byte4	<b>Response Data 1 (Actual Position)</b>							L
Byte5								ML
Byte6								MH
Byte7								H
Byte8	Response Data 2 (Actual Velocity)							L
Byte9								ML
Byte10								MH
Byte11								H
Byte12	Response Data 3 (Torque)							L
Byte13								ML
Byte14								MH
Byte15								H



## Err27.4 事例



# 指令位置的急变



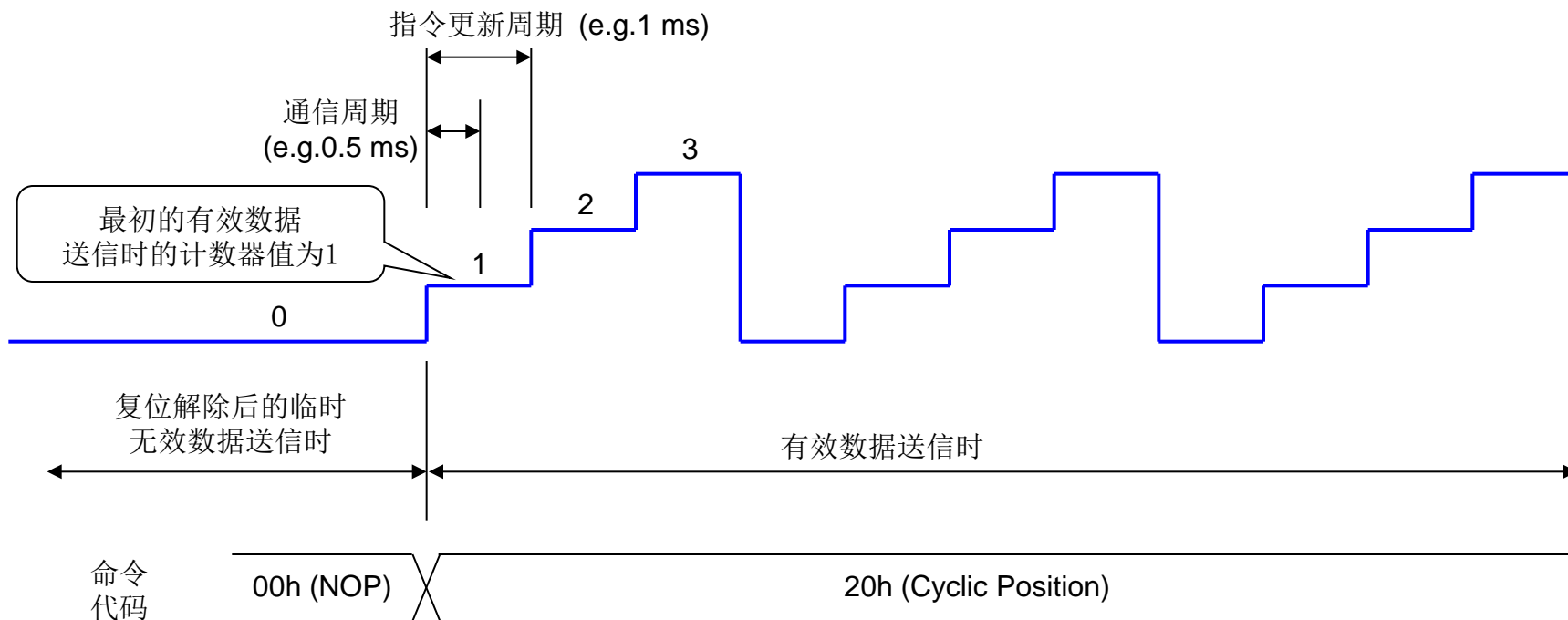




# Update Counter

在命令更新时序下设定计数值到Update Counter中。  
复位解除后无效数据（NOP）送信时为0，最初的有效数据送信时为1，此后是作为自由计数器的增量。

指令更新周期：通信周期 = 2 : 1 的情况



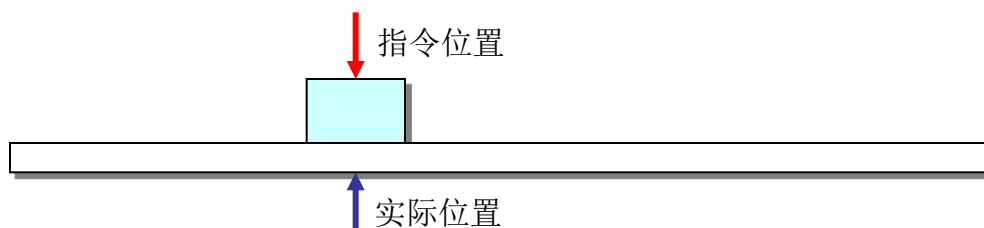


# SERVO OFF中的指令位置

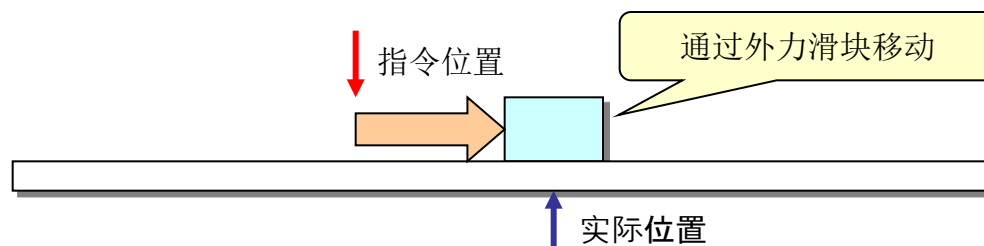
Servo Active为0期间，请根据实际位置初始化周期的指令位置。  
如果没有执行的话，因为指令位置是根据绝对位置进行传送，一旦Servo off中有外力使实际位置发生变化，再次Servo on时急速返回到指令位置是很危险的。（※）

## 错误事例

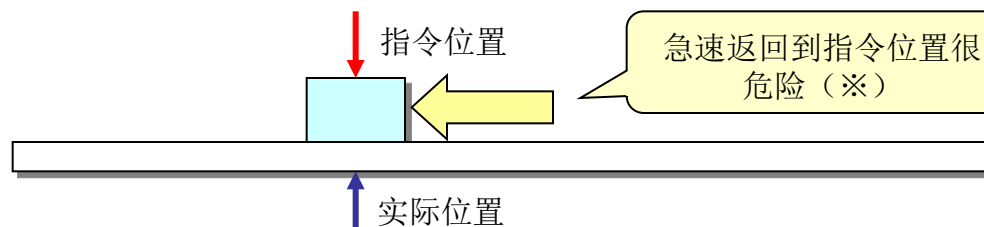
Servo-ON  
(Servo Active = 1)



Servo-OFF  
(Servo Active = 0)



Servo-ON  
(Servo Active = 1)



※发生指令异常Err27.4报警。



## 参数设定

Err27. 4在参数设定不合适的情况也会发生。

# 指令更新周期和通信周期

根据上位控制器的规格，请设定与周期相关的参数。

Pr7.20	Pr7.21	指令更新周期	通信周期	最大轴数		可能的控制模式	全闭环控制 (※)
				16byte 模式 Pr7.22 bit0=0	32byte 模式 Pr7.22 bit0=1		
6	1	1.000 ms	1.000 ms	32	16	PP, CP, CV, CT	○
3	2	1.000 ms	0.500 ms	32	16	PP, CP, CV, CT	○
3	1	0.500 ms	0.500 ms	32	16	PP, CP, CV, CT	○
1	1	0.166 ms	0.166 ms	10	-	CP, CV, CT	-
0	2	0.166 ms	0.083 ms	5	-	CP, CV, CT	-

※全闭环控制时Pr0.01=6，半闭环控制时Pr0.01=0。

# 驱动禁止输入

因为驱动禁止输入的控制是上位控制器执行，所以Pr5.04设定为1（出厂值），请将SERVO 控制设为无效。同时将Pr7.23的bit2设定为0（出厂值），请让上位控制器通过RTEX途径可以监测驱动禁止输入。

标准出厂设定：【 1 】

Pr5.04	驱动禁止输入设定	设定范围	单位	属性	标准出货设定	相关模式		
		0~2	—	C	1	P	S	T F
设定驱动禁止输入(POT、NOT)输入的动作。 请按照上位控制器的规格进行设定。通常控制上位控制器的动作，一般设定为1(无效)。 详情请确认上位控制器的资料。								
		设定值	动作					
		0	POT→正方向驱动禁止，NOT→负方向驱动禁止的功能。 正方向动作时输入POT，Pr5.05根据驱动禁止时时序停止，负方向动作时输入NOT会进行相同的动作。 不管动作的状态，将驱动禁止方向的转矩设为0。					
		<b>【1】</b>	POT、NOT无效时，不影响动作。					
		2	POT/NOT各自输入时，会发生Err38.0「驱动禁止输入保护」					
<b>注意</b> ❄️		目标原点复位动作中Pr5.04(驱动禁止输入设定)、Pr5.05(驱动禁止时时序)的设定会暂时性无效，作为反转信号使用。 不使用驱动禁止输入而使用目标原点复位功能时，请在通用输入中，分配驱动器禁止输入(POT/NOT)。仅是Pr5.04=1时不为无效，作为反转信号使用。 关于目标原点复位功能的详情请确认上位控制器的资料。						