Panasonic

Err27.4发生时故障排查

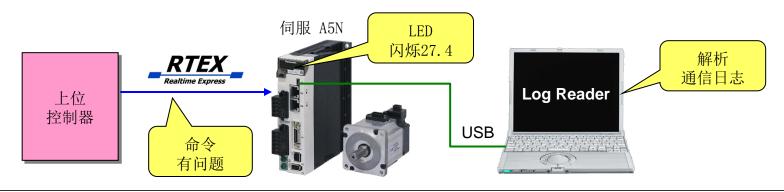
2014/1/23

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: ·指令的突变 ·Update Counter的异常 发生在Servo off到Servo on变化时: ·Servo off中的指令位置的初始化不完全
处理	修正上位控制器的软件,使命令正常。



通信数据块



命令

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 TL SW Homing O		0	0			
Byte3	Hard Stop	Smooth Stop	Pause	0	SL SW	0	EX- OUT2	EX- OUT1	
Byte4									
Byte5			Command Data 1						
Byte6		(Command Position)						MH	
Byte7								Н	
Byte8									
Byte9		Command Data 2						ML	
Byte10		Command Data 2					MH		
Byte11							Н		
Byte12							L		
Byte13		Command Data 3						ML	
Byte14								MH	
Byte15							Н		

响应

16-byte模式 Cyclic位置控制的情况

	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0			
Byte0	C/R (1)		Counter ho	Actual MAC-ID (0 to 31)							
Byte1	CMD Error	Command Code Echo (2xh)									
Byte2	Servo Active	Servo Ready	Alarm	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											
Byte5			Response Data 1 (Actual Position)								
Byte6											
Byte7								Н			
Byte8											
Byte9		Response Data 2 (Actual Velocity)						ML			
Byte10								MH			
Byte11								Н			
Byte12								L			
Byte13		Response Data 3 (Torque)					Response Data 3				
Byte14							 МН				
Byte15							 Н				

Err27.4 事例



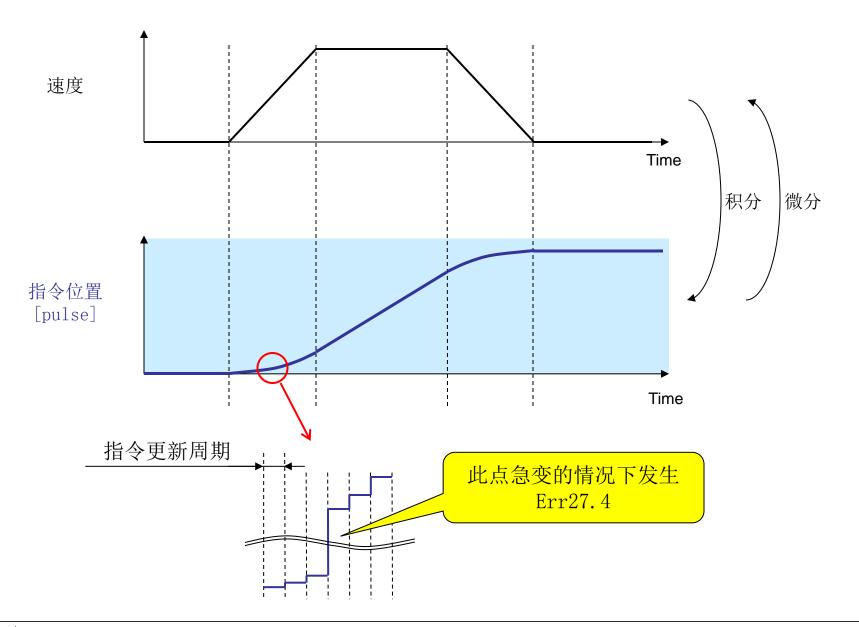
事例1: 指令位置的急变

设定电子齿轮为旋转1圈10,000 pulse,更新周期为1 ms的事例。 4,343 pulse是电机约旋转半圈时发生异常变化。

```
0x1CD806BC \rightarrow 483,919,548  -4,343 pulse 0x1CD7F5C5 \rightarrow 483,915,205 -4,343 pulse
```

※从异常发生到报警发生的延迟,根据指令滤波器等产生。 Recv, 21, 20, 80, 00, E8, FE, D7, 1C, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send, 81, 20, C0, 43, 40, EA, D7, 1C, 14, A3, 07, 00, 31, 00, 00, 00 Recv.41.20.80.00.DD.00.D8.1C.00.00.00.00.00.00.00. Send.81.20.C0.43.2F.ED.D7.1C.14.A3.07.00.2F.00.00.00. Recv. 61, 20, 80, 00, D2, 02, D8, 10, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send, 81, 20, C0, 43, 2A, EE, D7, 1C, 0E, A4, 07, 00, 2E, 00, 00, 00 Recv. 61, 20, 80, 00, D2, 02, D8, 10, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send, 81, 20, C0, 43, 25, EF, D7, 10, 08, A5, 07, 00, 2E, 00, 00, 00 Recv. 01, 20, 80, 00, C7, 04, D8, 10, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send, 81, 20, C0, 43, 20, F0, D7, 10, 02, A6, 07, 00, 20, 00, 00, 00 Recv. 01, 20, 80, 00, C7, 04, D8, 1C, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send, 81, 20, C0, 43, 1A, F1, D7, 1C, 08, A5, 07, 00, 2E, 00, 00, 00 Recv. 21, 20, 80, 00, BC, 00, D8, 1C, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send, 81, 20, C0, 43, 15, F2, D7, 1C, 02, A6, 07, 00, 2F, 00, 00, 00 .20.80.00.AD.F9.D7.1C.00.00.00.00.00.00.00. Send.81.20.C0.43.FF.F7.D7.1C.02.0C. Recv. 21, 20, 80, 00, A2, FB, D7, 1C, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send, 81, 20, 20, 43, E5, E8, D7, 1C, 20, 07 Recv. 41. 20. 80. 00, 97, FD, D7, 10, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send. 81, 20, 20 Recv.61,20,80,00,8C,FF,D7,1C,00,00,00,00,00,00,00, Send,81,20,21,43,B7,EC,D7,1C,E0,81,07,00,00,00,00,00

指令位置的急变



例2: Update Counter的异常

更新周期1 ms,通信周期0.5ms的事例。

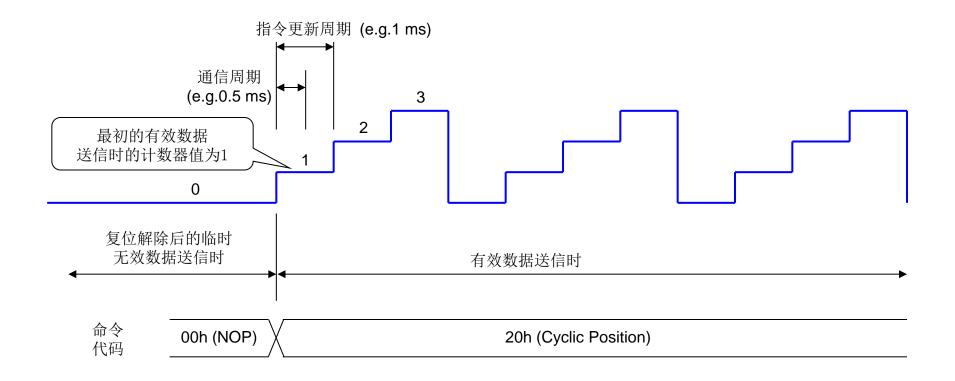
Update Counter中2个连续相同的值是正常的,3个连续相同的值则是异常。 Recv. 40/20,80,00,7B,01,00,00,00,00,00,00,00,00,00,00, Send. 80,20,C8,03,DC,0A,00,00,00,00,00,00,00,00,00,00,00 Recv 60 20.80.00.83.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.08.03.81.00.00.00.00.00.00.00.00 Recv 60 20.80.00.83.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.08.03.E3.0E.00.00.00.00.00

Recv. 60 20.80.00.83.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send. 80.20.08.03.53.10.00.00.00.00.00.00.00.00.00 Recv.00.20.80.00.8B.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.C0.03.5F.13.00.00.00.00.00.00.00.00.00 .00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.C0.03.84.16.00 Recv. 40.20.80.00.9B.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send. 80.20.00.03.05.18.00 Recv.60.20.80.00.A3.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.C0.03.16.1B.00.00.98.12.00 Recv.00.20.80.00.AB.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.C0.03.15.1E.00.00.AF.11.00.00.86.08.00 Recv.00.20.80.00.AB.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.C0.03.8D.1F.00.00.00 Recv.20.20.80.00.B3.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.C8.03.87.22.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Recv. 40.20.80.00.BB.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send. 80.20.C8.03.EF.23.00.00.00.00.00.00.00.00.00 Recv. 40.20.80.00.BB.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send. 80.20.C0.03.43.25.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00 Recv.00.20.80.00.CB.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.C0.03.16.29 .20.80.00.D3.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.20.03.9E.2B.00 Recv. 40.20.80.00.DB.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send. 80.20.20 0.00.00.00.00.00.00 .20.80.00.DB.01.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.80.20.20.03.pp.zr.uu.uu.00.00

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



事例3: SERVO OFF中的指令位置的初始化不完全

Servo off中,未根据实际位置对指令位置进行初始化处理。

因此, 伺服有效时的指令位置与实际位置有很大的偏差, 检测出指令位置的急变, 发生Err27.4。

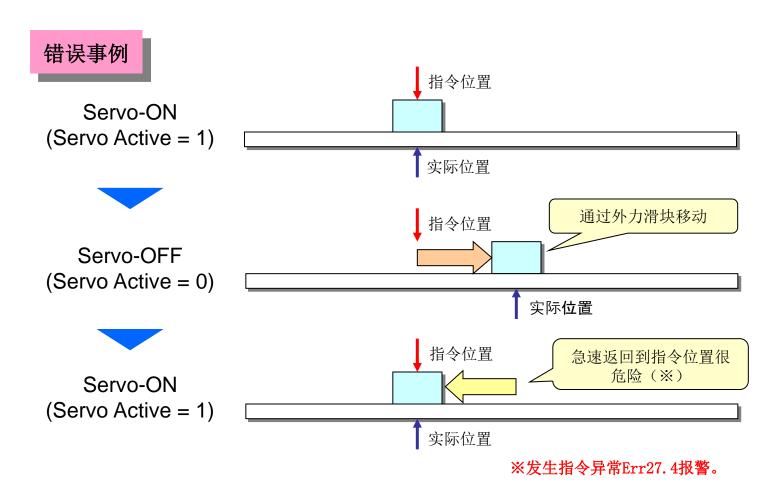
位置产生较大的偏离

```
90.00.00.00.00. Send.81.20.41.03.00.00.00.
Recv.01.20.80.00.4A.06.00
Recv.01.20.80.00.4A.06.00.
                        41.03.00.00.00.
              0.00.00.00.0
Recv.21.20.80.00.6D.06.00
                        .03.00.00.00
                        .03.00.00.00.00.00
Recv.41.20.80.00 90.06.00.00 00.00.00.00.00.00.00.00. Send.81.23
                        .03.00.00.00.00.00.00.00.00.00.
Recv. 01.20.80.00.D6.06.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send. 81.20.C1.03.B3.06.00.00.00.00.00.00.00.00.00
.00.00.00.00.00.00. Send.81
Recv. 61, 20, 80, 00, 3F, 07, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, 00, Send, 81, 20, 21
Recv.61.20.80.00.3F.07.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.81.20.21
Recv.01.20.80.00.62.07.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.81.20.21,03,63,00,00,00,00,00,00,00,00,00
.20.80.00.85.07.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00. Send.81.20.21.03.B3.06.00.00.00.00.00.00.00.00.00.00
```

※电子齿轮设定为旋转1圈10,000 pulse的事例

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。(※)





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。

				最大	轴数			
Pr7.20	Pr7.21	指令更新 周期	通信周期	16byte 模式 Pr7.22 bit0=0	32byte 模式 Pr7.22 bit0=1	可能的 控制模式	全闭环 控制 (※)	
6	1	1.000 ms	1.000 ms	32	16	PP, CP, CV, CT	0	
3	2	1.000 ms	0.500 ms	32	16	PP, CP, CV, CT	0	
3	1	0.500 ms	0.500 ms	32	16	PP, CP, CV, CT	0	
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。

						标准出户	一设定	::[1
Pr5.04	4 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	式
P15.04	业 小宗正和	八段足	0~2	_	С	1	P S	Т	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。							
	[1]	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」 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)的设定会短暂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。								
注意啦									