

抱闸信号线接地判定

1. 报警信息

1683 24V 电源装置异常（伺服）

2. 报警分析

当有超过控制电源单元容量的电流通过抱闸信号线时，控制电源单元会启动保护回路功能切断 DC+24V 电源。

3. 抱闸信号线接地判定步骤：

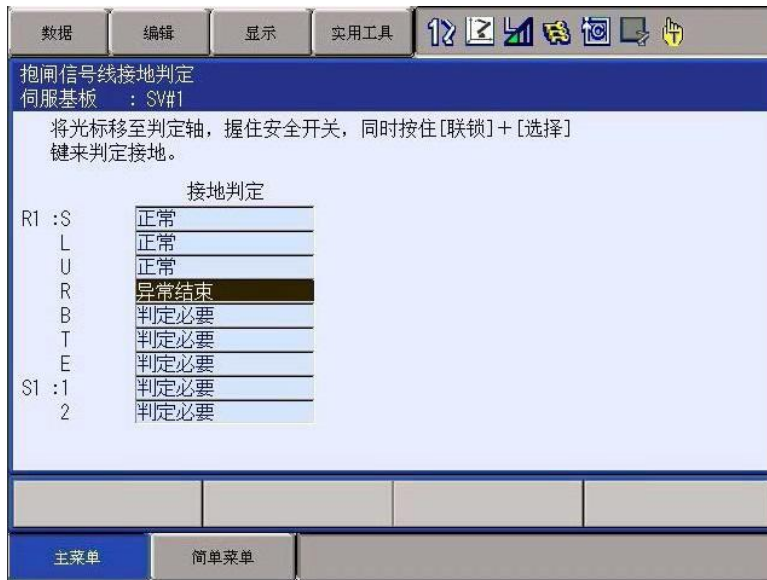
1) 选择主菜单【机器人】的子菜单【抱闸信号线接地判定】

—显示抱闸信号线接地判定画面

2) 移动光标到要进行抱闸信号线接地判定的轴

—按下[伺服准备]，握住启动开关，同时按住[联锁]+[选择]，进行抱闸信号线接地判定。

—对所有显示的轴，分别进行抱闸信号线接地判定。



必要的判定：未执行接地判定

正常：抱闸信号线正常

检出接地：抱闸信号信号线接地或者短路

异常结束：接地判定已中断（检出轴下落等）

3) 检出抱闸信号线接地

—检测出抱闸信号线接地或者短路时，会发生“1694 检出抱闸信号线接地（维护）”的报警。

—对发生报警轴的抱闸信号线进行确认。

—再次接通控制电源，对其它轴进行抱闸信号线接地判定。

4. 关联信息初始化

1) 选择主菜单【机器人】的子菜单【抱闸信号线接地判定】

—显示抱闸信号线接地判定画面

2) 选择菜单【数据】

—显示下拉菜单

3) 选择【初始化】

—显示确认对话框

4) 选择“是”

—抱闸信号线接地判定关联信息初始化。

—直到再次发生“1683 24V 电源装置异常（伺服）”报警，【主菜单】中都不会显示【抱闸信号线接地判定】。

