Err 11.0	**Alarm Adı**
	Kontrol güç kaynağında düşük voltaj koruması.

Sebepler	**Önlemler**
Kontrol güç kaynağının dönüştürücü bölümündeki faz ve nötrün arasındaki voltaj belirlenen değerden aşağıda. 100V versiyon : ~70VDC (~50VAC) 200V versiyon : ~145VDC (~100VAC) 400V versiyon : ~15VDC	Konektör ve terminal bloğu arasındaki bağlantının voltajını ölçün. 100V, 200V sürücü : L1C, L2C 400V sürücü : 24V – 0V
Güç kaynağı voltajı düşük. Anlık güç kesintisi meydana geldi.	Güç kapasitesini yükseltin. Güç kaynağını değiştirin.
Güç kapasitesi yetersizliği… Güç kaynağı voltajı, cihaza enerji verildiğinde ani akım dolayısı ile düşüyor.	Güç kapasitesini yükseltin.
Servo sürücü arızası(devre arızası).	Sürücüyü yeni bir sürücü ile değiştirin.

Err 12.0	**Alarm Adı**
	Yüksek voltaj koruması.

Sebepler	**Önlemler**
Kontrol güç kaynağının dönüştürücü bölümündeki faz ve nötrün arasındaki voltaj belirlenen değerden yukarıda. 100V versiyon : ~200VDC (~140VAC) 200V versiyon : ~400VDC (~280VAC) 400V versiyon : ~800VDC (~560VAC)	Konektörün hatlarının arasındaki voltajı ölçün (L1, L2 ve L3)
Güç kaynağının voltajı izin verilen giriş voltajını aştı. Kompanzasyon kapasitörü veya UPS (kesintisiz güç kaynağı) nedeni ile voltaj değişimi oluştu.	Doğru voltajı girin. Kompanzasyon kapasitörünü çıkartın.
Frenleme direncinin yerinden çıkması.	Sürücü üzerinde dış frenleme direncinin bağlı olduğu B1 ve B2 terminalleri arasını ölçün. Eğer değer ∞ ise dış direnci değiştirin.
Dış frenleme direnci uygun değil ve rejenerasyon enerjisini absorbe edemiyor.	Belirtilmiş wat ve direnç değeri olan ile değiştirin.
Servo sürücü arızası(devre arızası).	Sürücüyü yeni bir sürücü ile değiştirin.

Err 13.0 Err 13.1	**Alarm Adı** .0 Ana güç kaynağı düşük voltaj koruması (PN) .1 Ana güç kaynağı düşük voltaj koruması (AC)
Sebepler	**Önlemler**
Pr5.08'in değeri 1 iken, Pr5.09 parametresinde belirtilenden daha uzun bir süre L1 ve L3 arasında anlık güç kaybı yaşandı veya Servo-On esnasında ana güç kaynağının dönüştürücü bölümündeki faz ve nötr ’ün arasındaki voltaj belirlenen değerden aşağıda düştü. 100V versiyon : ~80VDC (~55VAC) 200V versiyon : ~110VDC (~75VAC) 400V versiyon : ~180VDC (~125VAC)	Konektörün hatlarının arasındaki voltajı ölçün (L1, L2 ve L3)
Güç kaynağı voltajı düşük. Anlık güç kaybı oluştu.	Güç kapasitesini arttırın. Güç kaynağını değiştirin. Manyetik kontaktörün veya ana güç kaynağının kapatılma nedenini ortadan kaldırın ve tekrar enerji verin.
Anlık güç kaybı oluştu.	Pr5.09’un değerini uzatın. Her fazı doğru ayarlayın.
Güç kapasitesi yetersizliği… Güç kaynağı voltajı, cihaza enerji verildiğinde ani akım dolayısı ile düşüyor.	Güç kapasitesini arttırın. Doğru ürün seçimi için kataloğun P.2-10 bölümünü kontrol edin.
Faz eksikliği…3 faz girişli sürücü tek faz girişi ile çalıştırılmaya çalışıldı.	Güç kaynağının her fazını (L1, L2 ve L3) doğru bağlayın. Tek fazlı 100V ve 200V sürücüler için, L1 ve L3’ü kullanın.
Servo sürücü arızası(devre arızası).	Sürücüyü yeni bir sürücü ile değiştirin.

Err 14.0 Err 14.1	**Alarm Adı** .0 Aşırı akım koruması .1 IPM hata koruması

Sebepler	**Önlemler**
Dönüştürücü bölümdeki akım belirlenmiş değeri aştı.	
Servo sürücü arızası (devre arızası, IGBT veya diğer komponent arızası)	Motoru çıkartıp Servo-ON'u açılışta verin. Eğer hata hemen oluşuyorsa yeni bir motor ile değiştirin.
Motor kablolarının kısa devresi (U, V ve W)	Motor kablolarının (U, V ve W) kısa devre olmadığına, konektörden dışarı çıkmış tel olmadığına emin olun. Düzgün bağlantı yapın.
Motor kablosunun topraklama hatası	Motor kablolarının insülasyon direncini ölçün, U, V, ve W ve toprak kablosu. Gerekirse motoru yenisi ile değiştirin.
Motorun yanık olması	Her motor fazının arasındaki kabloların dengesini kontrol edin. Eğer bir dengesizlik bulursanız motoru değiştirin.
Motor kablolarının zayıf teması	Gevşek bağlantı var mı kontrol edin. Eğer varsa, veya yerinden çıkmış bir kablo varsa güvenli bir şekilde sabitleyin.
Servo-On/Off operasyonunun sıklığı dolayısı ile dinamik frenleme rölesinin kaynaması.	Servo sürücüyü değiştirin. Servo-On/Off sinyalini operasyonu başlatıp durdurmak için kullanmayın.
Pals girişinin zamanlaması Servo-On ile aynı ya da daha erken.	Pals'ı Servo-On sinyalinden 100ms ileri alın.
Termal sigortanın dinamik fren devresinin aşırı ısınması dolayısı ile yanması (Sadece F ve G kasalarda)	Sürücüyü değiştirin.

Err 15.0	**Alarm Adı** Aşırı ısı korunması

Sebepler	**Önlemler**
Cihazın Soğutucu bloğunun ya da güç katının ısısı belirlenen değerden daha yukarıda.	
Ortam ısısı belirlenmiş ısıdan daha yukarıda.	Ortam ısısını ve soğutmayı geliştirin.
Aşırı yük.	Sürücü ve motorun kapasitesini arttırın. Daha üzün ivme zamanları kullanın. Yükü azaltın.

Err 16.0	Alarm Adı
	Aşırı yük koruması

Sebepler	Önlemler
Tork komut değeri Pr5.12 ile belirlenmiş değeri aşmakta ve zaman karakteristiklerine göre aşırı zorlanma korumasına sebep vermektedir.	Tork'un (akım) analog çıkışta veya haberleşmede çok fazla osilasyon veya dalgalanma yapmadığını kontrol edin.
Yük ağırdı ve o anki tork anlık tork nominal tork'u geçip uzun süre o şekilde kaldı.	Motor ve sürücü kapasitesini yükseltin. Daha uzun ivme zamanı ayarlayın. Yükü azaltın.
Kötü ayar yüzünden osilasyon. Motor titremesi. Atarlet ayarı hatası (Pr0.04)	Tekrar ayarlama yapın.
Hatalı kablolama, motorun bağlantı kopması.	Kablolamayı şemaya göre yapın. Kabloları değiştirin.
Makine çarptırıldı ya da yük ağırlaştı. Makine çarpıklaştı.	Hatanın kaynağını kaldırın. Yükü azaltın.
Elektromanyetik frenin kapalı kalması.	Fren terminalleri arasında voltajı ölçün. Freni açın.
Birden çok eksenin bağlantısı yapılırken, motor kablolarının karıştırılıp yanlış bağlanması.	Doğru motor ve enkoder kabloları ile bağlantıyı düzgün yapın.

Err 18.0	Alarm Adı
	Aşırı rejenerasyon yük koruması

Sebepler	Önlemler
Rejeneratif enerji, rejeneratif direncin kapasitesini aştı.	Rejeneratif direncin yük faktörünü ön panelden ya da haberleşme ile kontrol edin. Sürekli rejeneratif fren uygulamasında kullanmayın.
Dönüştürücü voltajı, yüksek yük ataleti nedeni ile yavaşlama ivmesi esnasında oluşan rejeneratif enerji yüzünden yükselir, ve voltaj frenleme direncinin bu enerjiyi absorbe edememe yetersizliği daha da yükselir.	Çalışma yapısını (hız monitörü) kontrol edin. Rejeneratif direncin yük faktörünü ve aşırı rejenerasyon uyarılarını kontrol edin. Sürücü ve motor kapasitesini arttırın ve ivme zamanlarını yükseltin. Dış direnç kullanın.
Motorun yüksek dönüş hızı nedeni ile rejeneratif enerji belirlenen zamanda absorbe edilemedi.	Çalışma yapısını (hız monitörü) kontrol edin. Rejeneratif direncin yük faktörünü kontrol edin. Sürücü ve motor kapasitesini arttırın ve ivme zamanlarını yükseltin. Motorun dönüş hızını düşürün. Dış direnç kullanın.
Dış direncin aktif limiti %10 görev ile limitlendirilmiş.	Pr0.16'nın değerini 2 yapın.

Err 18.1	Alarm Adı
	Rejeneratif transistör hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Servo tarafındaki rejeneratif sürücü transistörü arızalı.	Sürücüyü değiştirin.

Err 21.0	Alarm Adı
	Enkoder haberleşme bağlantı kesilme hatası koruması
Sebepler	**Önlemler**
Bazı zamanlarda Enkoder ve sürücü arasındaki haberleşme kesildi ve bağlantı kopmasını tespit eden rutin çalıştı.	Enkoder bağlantısını şemaya göre yapın. Hatalı pinleri düzeltin.

Err 21.1	Alarm Adı
	Enkoder haberleşme hatası koruması.
Sebepler	**Önlemler**
Haberleşme hatası enkoderden gelen veride oluştu. Genel olarak gürültüden kaynaklı veri hatası. Enkoder kabloları bağlı ama haberleşme verisinde hata var.	Enkoderin güç kaynağının DC4.90V ile 5.25V arası olduğuna emin olun… Özellikle kablolar uzunsa dikkat edin. Eğer birbirlerine bağlı/dolanmış ise enkoder ve motor kablolarını birbirinden ayırın. Shield'ı FG'ye bağlayın.

Err 23.0	Alarm Adı
	Enkoder haberleşme verisi hatası koruması.
Sebepler	**Önlemler**
Enkoder ile veri haberleşmesi normal ama veri içeriği doğru değil. Genel olarak gürültüden kaynaklı veri hatası. Enkoder kabloları bağlı ama haberleşme verisinde hata var	Enkoderin güç kaynağının DC4.90V ile 5.25V arası olduğuna emin olun… Özellikle kablolar uzunsa dikkat edin. Eğer birbirlerine bağlı/dolanmış ise enkoder ve motor kablolarını birbirinden ayırın. Shield'ı FG'ye bağlayın.

Err 24.0	Alarm Adı
	Pozisyon sapması aşımı koruması

Sebepler	Önlemler
Pals sapması Pr0.14'te ayarlanan değeri aştı	
Motor hareketi komutu takip etmedi	Motorun komut pals'ini takip ettiğini kontrol edin. Tork monitöründe çıkış torkunun aşılmadığına emin olun. Kazanç ayarı yapın. Pr0.13 ve Pr5.22'ye maksimum değer verin. Şemaya göre enkoder bağlantısını yapın. Daha uzun ivme zamanları ayarlayın. Yük ve hızı düşürün.
Pr0.14'ün değeri çok düşük	Daha büyük bir Pr0.14 değeri ayarlayın.

Err 24.1	Alarm Adı
	Hız sapması aşımı koruması

Sebepler	Önlemler
Dahili pozisyon komutu ile verilen hız ve anlık hız arasındaki fark (hız sapması) Pr6.02 ile girilen değeri aşıyor. Not: Eğer dahili hareket komutu ile verilen hız "komut palsı durdurma girişi(INH)" veya CW/CCW limit sviçleri ile zorla 0'a ayarlandıysa hız değişimi ani bir yükseliş gösterir.Pr6.02 ayar değeri gerekli aralıkta olmalı çünkü hız değişimi ayrıca dahili pozisyonel komut hızının yükselen kenarını arttırır.	Pr6.02'nin değerini arttırın. Dahili pozisyon komutu hızının ivmelenme zamanlarını uzatın, veya kazançları ayarlayarak takip etme karakteristiğini geliştirin. Aşırı hız değişim tespitini devre dışı bırakın (Pr6.02 = 0).

Err 25.0	Alarm Adı
	Hibrid sapma aşımı hatası koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvelin pozisyon yükü ve motor enkoderinin pozisyonu Pr3.28'de ayarlanan değerden daha yüksek.	Motor ve yük arasındaki bağlantıyı kontrol edin. Harici cetvel ve sürücü arasındaki bağlantıyı kontrol edin. Yükü hareket ettirdiğinizde motor pozisyonu ve yük pozisyonunun işaretini kontrol edin. Harici cetvelin pay ve paydası (Pr3.24 ve 3.25) ile harici cetvel yönü terslemesi (Pr3.26) parametrelerinin doğru ayarlandığına emin olun.
Kapalı çevrimde, bölme/çarpmanın paydası değiştirildi.	Komut bölüm/çarpımını kapalı çevrimde değiştirmeyin.

Err 26.0	Alarm Adı
	Aşırı hız koruması
Sebepler	**Önlemler**
Motorun dönüş hızı Pr5.13'te girilen değeri aştı.	Aşırı hız komutu vermeyin. Komut palsi giriş frekansı ve bölme/çarpma oranını kontrol edin. Kötü kazanç ayarı dolayısı ile oluşabilecek overshoot'u engellemek için ayar yapın. Enkoderin kablolamasını şemaya göre yapın.

Err 26.1	Alarm Adı
	2. Aşırı hız koruması
Sebepler	**Önlemler**
Motorun dönüş hızı Pr6.15'te girilen değeri aştı.	Aşırı hız komutu vermeyin. Komut palsi giriş frekansı ve bölme/çarpma oranını kontrol edin. Kötü kazanç ayarı dolayısı ile oluşabilecek overshoot'u engellemek için ayar yapın. Enkoderin kablolamasını şemaya göre yapın.

Err 27.0	Alarm Adı
	Komut palsi giriş frekansı hata koruması

Sebepler	Önlemler
Komut palsi giriş frekansı Pr5.32'de ayarlananın 1.2 katı.	Komut palsi giriş frekansını kontrol edin.

Err 27.2	Alarm Adı
	Elektronik dişli hata koruması

Sebepler	Önlemler
Bir tur için gerekli olan pals sayısı ve elektronik dişli oranının 1. Ve 4. Pay ve paydası ile belirlenen değerin bölme ve çarpma oranı uygun değil. Her 0.167 ms için komut palsi komut bölümüne bölündüğünde ve çarpım oranı 3000 Mpps.'yi aştığında komut pals girişi dalgalanır. Komut palsı girişi ile karışan gürültü hataya sebep verir.	Komut bölümü ve çarpım oranını mümkün olduğunca düşük bir değere ayarlayın. Örneğin : 1/1000 ve 1000. Elektronik dişlinin ayar değerini kontrol edin. Eğer mümkün ise line driver I/F kullanın. Pr5.32'nin değerini 1000'den daha küçük bir değere ayarlayın ve dijital filtreyi etkinleştirin.

Err 28.0	Alarm Adı
	Pals rejenerasyonu limit koruması

Sebepler	Önlemler
Pals rejenerasyonunun çıkış frekansı limiti aştı.	Pr0.11 ve 5.03'üm değerlerini kontrol edin. Tespiti iptal etmek için Pr5.33'ü 0 yapın.

Err 29.0	Alarm Adı
	Sapma sayacı taşma koruması

Sebepler	Önlemler
Enkoder palsi referansının pozisyonel sapması 2^29'u (536870912) aştı.	Motorun pozisyon komutu palsini kontrol edin. Çıkış torkunun tork monitörünü SATURATED etmediğine emin olun. Kazanç ayarı yapın. Pr0.13 ve Pr5.22'nin değerlerine maksimum değer atayın. Enkoder kablosunun kablolanmasını şemaya göre yapın.

Err 30.0	Alarm Adı
	Güvenlik girişi koruması
Sebepler	**Önlemler**
Her iki girişiten en az bir tanesinin giriş fotokuplörü kapalı.	Güvenlik girişi 1 ve 2nin kablolamasını kontrol edin.

Err 33.1	Alarm Adı
	I/F girişi atamasında çift olma hata koruması 2
Sebepler	**Önlemler**
Giriş sinyalleri (SI6, SI7, SI8, SI9, SI10) iki fonksiyona atanmış.	Her konnektör pini için doğru fonksiyonu seçin.

Err 33.2	Alarm Adı
	I/F girişi fonksiyon numarası hata koruması 1
Sebepler	**Önlemler**
Giriş sinyalleri (SI1, SI2,SI3, SI4, SI5) tanımsız numaraya atanmış.	Her konnektör pini için doğru fonksiyonu seçin.

Err 33.3	Alarm Adı
	I/F girişi fonksiyon numarası hata koruması 2
Sebepler	**Önlemler**
Giriş sinyalleri (SI6, SI7, SI8, SI9, SI10) tanımsız numaraya atanmış.	Her konnektör pini için doğru fonksiyonu seçin.

Err 33.4	Alarm Adı
	I/F çıkış fonksiyonu numarası hata koruması 1
Sebepler	**Önlemler**
Çıkış sinyalleri (SO1, SO2, SO3) tanımsız numaraya atanmış.	Her konnektör pini için doğru fonksiyonu seçin.

Err 33.5	Alarm Adı
	I/F çıkış fonksiyonu numarası hata koruması 2
Sebepler	**Önlemler**
Çıkış sinyalleri (SO4, SO5, SO6) tanımsız numaraya atanmış.	Her konnektör pini için doğru fonksiyonu seçin.

Err 33.6	Alarm Adı
	CL atama hatası
Sebepler	**Önlemler**
Sayaç temizleme fonksiyonu SI7 dışında bir girişe atanmış.	Her konnektör pini için doğru fonksiyonu seçin.

Err 33.7	Alarm Adı
	INH atama hatası
Sebepler	**Önlemler**
Komut palsi engelleme fonksiyonu SI10 dışında bir girişe atanmış.	Her konnektör pini için doğru fonksiyonu seçin.

Err 34.0	Alarm Adı
	Yazılım limit koruması
Sebepler	**Önlemler**
Belirlenen giriş aralığında pozisyon komutu tanımlandığında, motor Pr5.14'te ayarlanmış çalışma aralığının dışında çalışır.	
Kazanç ayarları uygun değil	Kazanç ve atalet oranlarını kontrol edin.
Pr5.14 değeri çok düşük	Pr5.14'ün ayar değerini yükseltin, ya da koruma fonksiyonunu devre dışı bırakmak için Pr5.14'ün değerini 0 yapın.

Err 36.0 Err 36.1 Err 36.2	Alarm Adı
	EEPROM parametre hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Parametre depolama alanındaki veri açılışta EEPROM'dan okunurken hasar görmüş.	Tüm parametreleri tekrar ayarla.
	Sorun devam ederse sürücüyü değiştirin.

Err 37.0 Err 37.1 Err 37.2	**Alarm Adı**
	EEPROM kod kontrolü hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
EEPROM ilk açılışta okunurken, EEPROM'a veri yazma onayı hasar görmüş.	Sürücüyü değiştirin.

Err 38.0	**Alarm Adı**
	Limit aşımı girişi koruması
Sebepler	**Önlemler**
Pr5.04 =0 ile iki limit girişide (POT/NOT) açıldı. Pr5.04 =2, pozitif ya da negatif limit girişi açıldı.	Limit sviçlerinde, kablo ya da güç kaynağında sorun olmadığına emin olun. Güç kaynağının "yükselme zamanı"nın çok düşük olmadığına emin olun.

Err 39.0	**Alarm Adı**
	Analog Input 1 (AI1) aşım hatası
Sebepler	**Önlemler**
Pr4.24'te ayarlanandan daha yüksek bir voltaj analog giriş 1'e verilmiş.	Pr4.24'ü doğru ayarlayın. X4 konnektörünün bağlantı şartını kontrol edin. Pr4.24'ü 0 yapıp korumayı iptal edin.

Err 39.1	**Alarm Adı**
	Analog Input 2 (AI2) aşım hatası
Sebepler	**Önlemler**
Pr4.27'te ayarlanandan daha yüksek bir voltaj analog giriş 2'ye verilmiş.	Pr4.27'yi doğru ayarlayın. X4 konnektörünün bağlantı şartını kontrol edin. Pr4.27'yi 0 yapıp korumayı iptal edin.

Err 39.2	**Alarm Adı**
	Analog Input 3 (AI3) aşım hatası
Sebepler	**Önlemler**
Pr4.30'te ayarlanandan daha yüksek bir voltaj analog giriş 3'e verilmiş.	Pr4.30'u doğru ayarlayın. X4 konnektörünün bağlantı şartını kontrol edin. Pr4.30'u 0 yapıp korumayı iptal edin.

Err 40.0	Alarm Adı
	Mutlak sistem arızası hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Dahili kapasitörün voltajı mutlak enkoderin güç kaynağı ya da pilin arızası yüzünden belirtilen değerden aşağıya düşmüş.	Pil için güç kaynağını bağladıktan sonra, mutlak enkoderi temnizleyin.
UYARI: Bu hata bir kez oluştuğu zaman, mutlak enkoder sıfırlanmadan alarm temizlenemez.	

Err 41.0	Alarm Adı
	Mutlak enkoder aşımı hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Mutlak enkoderin tur sayısı belirtilen değeri aştı.	Bu hatayı yok saymak için P0.15'in değerini 2 yapın. Makine sıfır noktasından yolu 32767 tur ile sınırlandırın.

Err 42.0	Alarm Adı
	Mutlak enkoder aşımı hız hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
17Bit enkodere pil ile güç sağlanırken güç kaybı yaşandığı zaman motor hızı belirlenen değeri aştı.	Enkoder tarafının besleme voltajını kontrol edin (5V+-5%) X2 konektörünün bağlantısını kontrol edin.
UYARI: Bu hata bir kez oluştuğu zaman, mutlak enkoder sıfırlanmadan alarm temizlenemez.	

Err 43.0	Alarm Adı
	Enkoder başlangıçta değer atama koruması.
Sebepler	**Önlemler**
Enkoder başlangıçta değer atama hatası tespit edildi.	Motoru değiştirin.

Err 44.0	Alarm Adı
	Mutlak tek-dönüş enkoder sayaç hatası
Sebepler	**Önlemler**
Enkoderin tek-dönüş sayacı hatası tespit edildi.	Motoru değiştirin.

Err 45.0	Alarm Adı
	Mutlak çok-dönüş enkoder sayaç hatası
Sebepler	**Önlemler**
Enkoderin çok-dönüş sayacı hatası tespit edildi.	Motoru değiştirin.

Err 47.0	Alarm Adı
	Mutlak durum hatası koruması
Sebepler	**Önlemler**
Enkoder açılışta belirlenen değerden daha hızlı dönüyor.	Motorun enerji verilir verilmez çalışmamasını sağlayın.

Err 48.0	Alarm Adı
	Enkoder Z-fazı hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Seri artımlı enkoderin z fazı bulunamadı. Enkoder arızalı olabilir.	Motoru değiştirin.

Err 49.0	Alarm Adı
	Enkoder CS sinyali hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Seri artımlı enkoderin CS sinyal mantığı tespit edildi.	Motoru değiştirin.

Err 50.0	Alarm Adı
	Harici cetvel geri bildirim kablolama hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvel ve sürücü arasındaki haberleşme belirli zamanlarda kesildi, ve haberleşme kesilmesi fonksiyonu tetiklendi.	Harici cetvelin kablolamasını şemasına göre yapın. Hatalı bağlanmış pinleri düzeltin.

Err 50.1	Alarm Adı
	Dış haberleşme verisi hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvelden gelen veride haberleşme hatası oldu. Genelde gürültüden kaynaklanan veri hatası yüzünden. Dış SCALE bağlantıları bağlı, ama haberleşmede tarih hatası var.	Harici cetvelin güç kaynağının DC5+-%5 (4.75V ile 5.25V) arası olduğuna emin olun. Özellikle harici cetvel kablolarının uzun olduğu zamanlar dikkat edin. Birbirine dolanmışsa harici cetvel ve motor kablolarını birbirinden ayırın. Blendaj'ı FG'ye bağlayın.

Err 51.0	Alarm Adı
	Harici cetvel durum 0 hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvel hata kodu (ALMC) 0.biti 1 oldu. Harici cetvelin spesifikasyonlarını kontrol edin.	Hatanın nedenini tespit edin, harici cetvel hatasını ön panelden temizleyin. Cihazı kapatıp açın.

Err 51.1	Alarm Adı
	Harici cetvel durum 1 hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvel hata kodu (ALMC) 1.biti 1 oldu. Harici cetvelin spesifikasyonlarını kontrol edin.	Hatanın nedenini tespit edin, harici cetvel hatasını ön panelden temizleyin. Cihazı kapatıp açın.

Err 51.2	Alarm Adı
	Harici cetvel durum 2 hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvel hata kodu (ALMC) 2.biti 1 oldu. Harici cetvelin spesifikasyonlarını kontrol edin.	Hatanın nedenini tespit edin, harici cetvel hatasını ön panelden temizleyin. Cihazı kapatıp açın.

Err 51.3	Alarm Adı
	Harici cetvel durum 3 hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvel hata kodu (ALMC) 3.biti 1 oldu. Harici cetvelin spesifikasyonlarını kontrol edin.	Hatanın nedenini tespit edin, harici cetvel hatasını ön panelden temizleyin. Cihazı kapatıp açın.

Err 51.4	**Alarm Adı**
	Harici cetvel durum 4 hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvel hata kodu (ALMC) 4.biti 1 oldu. Harici cetvelin spesifikasyonlarını kontrol edin.	Hatanın nedenini tespit edin, harici cetvel hatasını ön panelden temizleyin. Cihazı kapatıp açın.

Err 51.5	**Alarm Adı**
	Harici cetvel durum 5 hata koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvel hata kodu (ALMC) 5.biti 1 oldu. Harici cetvelin spesifikasyonlarını kontrol edin.	Hatanın nedenini tespit edin, harici cetvel hatasını ön panelden temizleyin. Cihazı kapatıp açın.

Err 55.0	**Alarm Adı**
	A-Fazı kablolama hatası koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvelin A fazı kablolaması hatalı.	A fazı kablolamasını kontrol edin.

Err 55.1	**Alarm Adı**
	B-Fazı kablolama hatası koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvelin B fazı kablolaması hatalı.	B fazı kablolamasını kontrol edin.

Err 55.2	**Alarm Adı**
	Z-Fazı kablolama hatası koruması
Sebepler	**Önlemler**
Harici cetvelin X fazı kablolaması hatalı.	Z fazı kablolamasını kontrol edin.

Err 87.0	**Alarm Adı**
	Alarm girişi koruması
Sebepler	**Önlemler**
Alarm girişi (E-STOP) uygulandı	Alarm girişi (E-STOP) kablolamasını kontrol edin.

Err 95.0 Err 95.1 Err 95.2 Err 95.3	**Alarm Adı**
	Motor otomatik tanıma hatası
Sebepler	**Önlemler**
Motor ve sürücü eşleşmedi.	Sürücüye uygun motor takın.

Err 99.0	**Alarm Adı**
	Diğer hata
Sebepler	**Önlemler**
Aşırı gürültü ya da benzeri anormal sinyal olarak tespit edildi. Bu tip hata genelde güvenlik girişi 1 ve güvenlik girişi 2 normal durumlarında değilken alarm temizlenmeye çalışılırsa meydana gelir. (giriş fotokuplörü AÇIK)	Enerjiyi bir kere kesip yeniden açın. Eğer hata devam ederse ürünlerde arıza olabilir. Motor ve sürücüyü değiştirin. Güvenlik girişi 1 ve güvenlik girişi 2 nin durumlarını ayarlayıp tekrar deneyin.

Diğer	**Alarm Adı**
	Diğer hata
Sebepler	**Önlemler**
Kontrol devresi aşırı gürültü ya da diğer sebeplerden dolayı düzgün çalışmadı. Sürücünün teşhis fonksiyonu tetiklenirken, sürücü içerisinde bir hata oluştu.	Enerjiyi bir kere kesip yeniden açın. Eğer hata devam ederse ürünlerde arıza olabilir. Motor ve sürücüyü değiştirin.