

Fehlerbehebung

Inhaltsverzeichnis

Endschalter	2
Fehlerbild 1: Meine Gentry verfährt in die Falsche Richtung.....	2
Fehlerbild 2: Meine Endschalter Flackern und/oder das Homing bricht ab.	2
Fehlerbild 3: Meine Endschalter werden nicht erkannt.....	3
Verbindung	3
Fehlerbild 1: Das Kellerboard wird vom PC nicht erkannt.	3
Fehlerbild 2: Trotz der Installation der Treiber wird das Kellerboard nicht erkannt.	4

Endschalter

Fehlerbild 1: Meine Gentry verfährt in die Falsche Richtung.

Homing
ALARM:8
Referenzfahrt fehlgeschlagen. Der Zyklus konnte den Endschalter beim Abziehen nicht löschen. Versuchen Sie, die Abzieheinstellung zu erhöhen, oder überprüfen Sie die Verkabelung.

Lösung:

Wenn du eine Fehlermeldung dieser Art erhältst, deutet dies darauf hin, dass die Ausrichtungsrichtung (Homingdirection) möglicherweise angepasst werden muss. Um dies zu tun, öffne bitte die Konfigurationssoftware und lade deine aktuelle Konfigurationsdatei (config.yaml) herunter.

Homing:

cycle:	<input type="text" value="1"/>	-1 = Achse benötigt kein Homing. 0 = Achse wird nur bei Ausführen SH gehomed. 1-6 Angabe des Gruppenzyklus
positive_direction:	<input type="text" value="false"/>	Ändert die Richtung der Achse beim homing
mpos_mm:	<input type="text" value="0,000"/>	Setzt die Maschinenposition nach dem homing
feed_mm_per_min:	<input type="text" value="400,000"/>	Geschwindigkeit des 2 homing Vorganges
seek_mm_per_min:	<input type="text" value="5000,000"/>	Geschwindigkeit beim ersten suchen der Endschalter
settle_ms:	<input type="text" value="500"/>	Pausenzeiten während des homing
seek_scaler:	<input type="text" value="1,1"/>	Multiplikator der Achse, um sich weiter als max.travel zu bewegen
feed_scaler:	<input type="text" value="1,1"/>	Multipliziert durch die Pulloff-mm zur Berechnung des maximalen Abstands zurück zum Schalter

Falls der Fehler weiterhin besteht, versuche den Wert für "limit_neg_pin" zu ändern.

Motor:

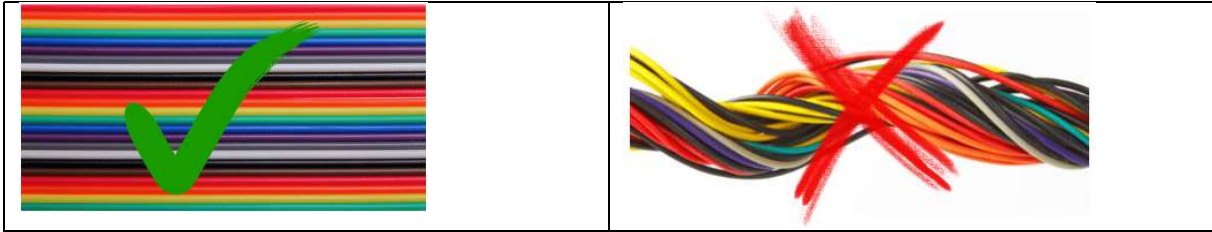
limit_neg_pin:	<input type="text" value="high"/>	Pin des Endschalters (X) sowie der Abfragewert. Ändern wenn der Endschalter fälschherum erkannt wird.
hard_limits:	<input type="text" value="false"/>	Hard limits = true: alle Bewegungen stoppen (Fehlerzustand) beim Auslösen des Endschalters
direction_pin:	<input type="text" value="high"/>	Konfiguration des Richtungs Pinnes der Achse (X)
pulloff_mm:	<input type="text" value="10,0"/>	Dies ist die Entfernung, um einen berührten Schalter mit diesem Motor auszulösen. Dieser Wert sollte größer aktiviert wurde. Dadurch wird sichergestellt, dass Sie den Schalter während der Referenzfahrt immer frei r

Fehlerbild 2: Meine Endschalter Flackern und/oder das Homing bricht ab.

Dies könnte auf einen Verdrahtungsfehler hinweisen.

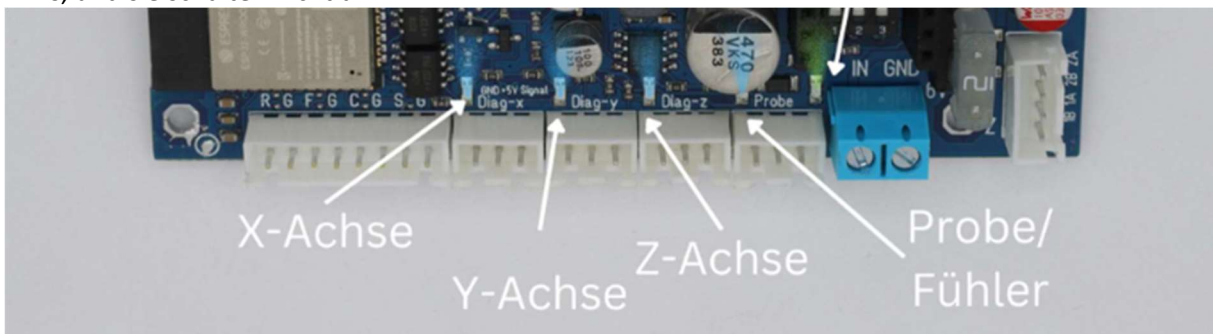
Lösung:

Überprüfe bitte deine Verkabelung sorgfältig. Stelle sicher, dass die Leitungen der Schrittmotoren und die Leitungen der Endschalter nicht miteinander verflochten oder in einem gemeinsamen Schlauch verlegt sind.



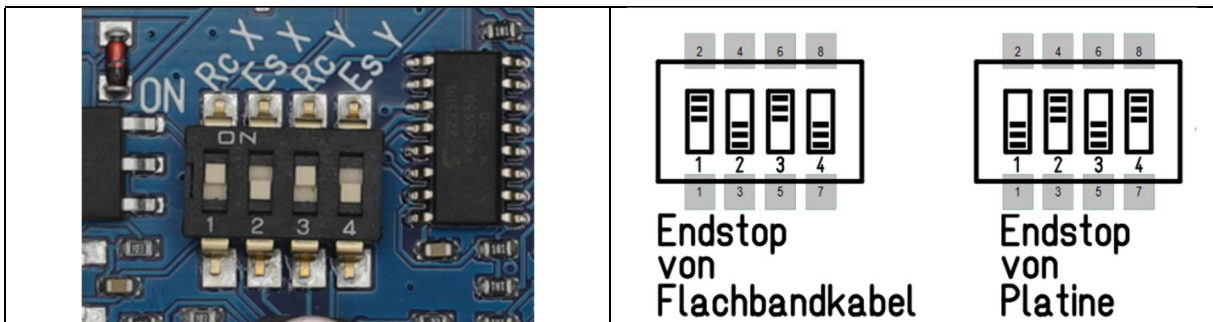
Fehlerbild 3: Meine Endschalter werden nicht erkannt.

Beim manuellen Auslösen der Endschalter gibt es keine optische Rückmeldung von den Endschalter-LEDs, und sie schalten nicht um.



Lösung:

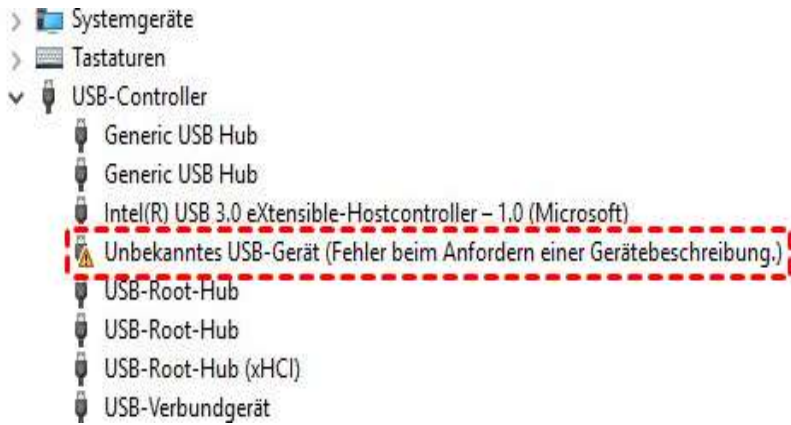
Bitte überprüfe die Konfiguration des DIP-Schalter (4-polig) und stelle sicher, dass er korrekt eingestellt ist.



Verbindung

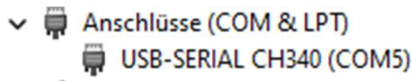
Fehlerbild 1: Das Kellerboard wird vom PC nicht erkannt.

Ist ein unbekanntes Gerät im Gerätemanager aufgelistet?



Lösung:

Bitte installiere die CH34X-Treiber auf deinem System. Diese Treiber können online über eine Google-Suche gefunden werden.



Fehlerbild 2: Trotz der Installation der Treiber wird das Kellerboard nicht erkannt.

