

# 松下伺服马达代理 日弘忠信 松下伺服马达

产品名称	松下伺服马达代理 日弘忠信 松下伺服马达
公司名称	深圳市日弘忠信电器有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	深圳市宝安区28区新安三路一巷24号汇聚宝安湾智创园B栋408
联系电话	13530126573 13530126573

## 产品详情

### 松下伺服驱动器维修故障代码

由于松下伺服驱动器用户多数都不太了解伺服维修技术，因此会给很多朋友就因为一些简单的伺服参数设置错误等问题，就觉得伺服驱动器出现故障，这是不正确的判断情况。那么，针对这种情况我们就以松下A4系列伺服驱动器维修为实例，总结一些松下伺服驱动器故障供大家参考。

- 1：11号报警，控制电源欠电压，控制电源逆变器上P。N之间电压低于规定值。驱动器内部电路有缺陷等原因。
- 2：12号报警，控制电源过电压，控制电源逆变器上P。N之间电压超过规定值，驱动器内部电路有缺陷等原因。
- 3：13号报警，松下伺服马达，主电源欠电压，发生瞬时断电，电源接通瞬间的冲击电流导致电压跌落，缺相或驱动器内部电路有缺陷等原因。
- 4：14号报警，过电流或接地错误，驱动器内部电路或IGBT或其他部件有缺陷，或机电缆(U，V，W)短路或接地，或电机烧坏了。
- 5：21号报警。驱动器控制板电路有缺陷。
- 6：60号报警：驱动器控制板电路有缺陷。
- 7：不能正反转：驱动器控制回路有缺陷。
- 8：驱动器没显示：驱动器内部电路或IGBT或其他部件有缺陷。
- 9：99号报警：驱动器内部电路有缺陷。

10：显示EEEEEE，驱动器内部电路有缺陷。

## 松下伺服电机参数初始化

伺服参数初始化，也叫“恢复出厂设置”，或“设置参数初始化”，是伺服使用中，难以避免的操作。

纯铜材料线圈的静态电阻很低很低，几乎等同于短路，于是在电机通电瞬间电流可以很大很大(通常是正常工作电流的5~10倍)，形成电流冲击。这是因为启动瞬间，电流通过线圈只有较低的线圈静态阻抗存在；通电线圈在磁场中受磁场力的作用发生位移，电磁感应效应产生，线圈中产生的感生电动势和闭合电路(电源和线圈形成闭合的回路)产生的感生电流，松下伺服马达代理，超越铜材料的静态阻抗，成为阻碍线圈中电流变化的主要力量。所以运转中的电动机的常态工作电流，要比启动瞬间的电流要小很多很多。这个特性导致电动机的启动电流冗余要很大很大。那么，控制电动机启动瞬间的扭矩、启动速度变化、与及加速度的平稳，甚至可调控，就变得很具技术挑战性。这，需要很好的数学建模，以及算法妥善修补，甚至因地制宜地进行细微调整。这就是伺服参数的部分由来。

伺服的特色，是位置可控、速度可控、转矩(扭矩)稳妥可控。所以服务于这些方面的算法建模也不少，而且这三者的可控性优劣，会根据具体的工作状态需求不同，存在细微的差别，需要妥善调整才能性能更佳；在这，位置、速度、和转矩三者，其实是各侧重点不同的应用，各侧重点甚至相互冲突，并不能同时具备同时实现。于是，不得不专门设定具体的设定参数，进行具体的模式切换和应用。其实参数的设定，也得有所分类别。相关的参数就自然不可以少。

还有，伺服的应用，是特色。但是，如果一套伺服的应用面太窄，也就是每行每项应用，都只能是针对设计针对性的开发，方能使用。这样的产品就成本太高，松下伺服马达减速机，用来开发的设备也大大局限于开发技术团队的人力物力范围。自动化产业也就不可能如今天遍布世界发展了。因而，成功出色的伺服产品，必须参数设计成熟，应用广泛。这样跨度宽广的适应性，就更加得依赖预先设计好设计成熟的参数调节功能和选项啦。

噪声，不稳定 客户在一些机械上使用伺服电机时，经常会发生噪声过大，电机带动负载运转不稳定等现象，出现此问题时，许多使用者的反应就是伺服电机质量不好，因为有时换成步进电机或是变频电机来拖动负载，噪声和不稳定现象却反而小很多。表面上看，确实是伺服电机的原故，但我们仔细分析伺服电机的工作原理后，会发现这种结论是完全错误的。

交流伺服系统是一个响应非常高的全闭环系统，负载波动和速度校正之间的时间滞后响应是非常快的，此时，真正限制了系统响应效果的是机械连接装置的传递时间。看驱动器上的错误、报，然后查手册。如果连报警都没有了，那自然就是驱动器故障，当然，还有可能是根本伺服就没有故障，而是控制信号错误导致伺服没有动作。除了看伺服驱动器上的错误、报，然后查手册外，有时直接判断方法是更换，如X与Z轴伺服换(型号相同才可以)。或修改参数，如把X轴锁住，不让系统检测X轴 但应注意：X轴与Z轴互换，即使型号相同，松下a6伺服马达功率，进口设备也可能因为负载不同、参数不同而产生问题。

当然，如果是国产设备，通常不会针对使用情况调整伺服参数，一般不会有问题。但应注意X轴与Z轴电机功率转矩是否相同、电机丝杆是否直联以及电子齿轮减速比方面事宜。

关于交流伺服电机的问题：有关，同步转速 $n_1=60f/2p$ ，异步机还有滑差 $s$ ， $n=(1-s)n_1$ ，同步机 $n=n_1$ ， $2p$ 为极对数。控制中弱磁速度的界定是由驱动器判断的。额定转速可以由几个方面决定：同步伺服的反电势高低、电机铁心材料允许的驱动电流交变频率、额定转矩下电机的功率、温升等，还是反电势；异步电机主要受材料允许的频率以及极对数限制。额定转速的界定由电机本身的机械和电器特性来决定。

答：交流伺服通常指以正弦波驱动方式的伺服，无刷驱动相当于整流子数为6。

松下伺服马达代理-日弘忠信-松下伺服马达由深圳市日弘忠信电器有限公司提供。行路致远，砥砺前行。深圳市日弘忠信电器有限公司致力成为与您共赢、共生、共同前行的战略伙伴，与您一起飞跃，共同成功!