

松下伺服马达 松下 日弘忠信

产品名称	松下伺服马达 松下 日弘忠信
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

一、控制精度不同

两相混合式步进电机步距角一般为 3.6° 、 1.8° ，松下伺服电机维修，五相混合式步进电机步距角一般为 0.72° 、 0.36° 。也有一些高功用的步进电机步距角更小。如四通公司出产的一种用于慢走丝机床的步进电机，其步距角为 0.09° ；

二、低频特性不同

步进电机在低速时易出现低频振荡现象。振荡频率与负载情况和驱动器功用有关，一般以为振荡频率为电机空载起跳频率的一半。这种由步进电机的作业原理所选择的低频振荡现象关于机器的正常作业非常倒运。当步进电机作业在低速时，一般应选用阻尼技能来打败低频振荡现象，比如在电机上加阻尼器，或驱动器上选用细分技能等。

三、过载才调不同

步进电机一般不具有过载才调。交流伺服电机具有较强的过载才调。以松下交流伺服体系为例，它具有速度过载和转矩过载才调。其转矩为额定转矩的三倍，可用于打败惯性负载在建议瞬间的惯性力矩。步进电机因为没有这种过载才调，在选型时为了打败这种惯性力矩，往往需求选取较大转矩的电机，而机器在正常作业期间又不需求那么大的转矩，便出现了力矩浪费的现象。

三、过载才能不同

步进电机一般不具有过载才能。沟通伺服电机具有较强的过载才能。以松下沟通伺服系统为例，它具有速度过载和转矩过载才能。其转矩为额定转矩的三倍，可用于战胜惯性负载在发动瞬间的惯性力矩。步进电机由于没有这种过载才能，在选型时为了战胜这种惯性力矩，松下，往往需求选取较大转矩的电机，而机器在正常工作期间又不需求那么大的转矩，便呈现了力矩浪费的现象。

四、作业功用不同

步进电机的控制为开环控制，建议频率过高或负载过大易出现丢步或堵转的现象，接连时转速过高易出现过冲的现象，所以为保证其控制精度，应处理好升、降速问题。交流伺服驱动体系为闭环控制，驱动器可直接对电机编码器反应信号进行采样，内部构成方位环和速度环，一般不会出现步进电机的丢步或过冲的现象，控制功用更为可靠。

伺服电机损坏原因有哪些？

伺服电机应用广泛，但经过长期运行后，松下伺服马达，会发生各种故障。及时判断故障原因，进行相应处理，是防止故障扩大，保证设备正常运行的一项重要工作。

主要的故障和分析有如下几方面：

- 1.电机编码器报警
- 2.电机断轴
- 3.电动机空载电流不平衡，三相相差大
- 4.电动机运行时响声不正常有异响
- 5.电动机起动困难，松下伺服电机样本，额定负载时，电动机转速低于额定转速较多
- 6.通电后电动机不能转动，但无异响，也无异味和冒烟
- 7.运行中电动机振动较大
- 8.通电后电动机不转有嗡嗡声
- 9.轴承过热
- 10.电动机过热甚至冒烟

客户：小编，我的伺服电动机起动困难，额定负载时，电动机转速低于额定转速较多。问题出在哪？该

怎么解决呢？

1.故障原因

电源电压过低；

面接法电机误接；

转子开焊或断裂；

转子局部线圈错接、接反；

修复电机绕组时增加匝数过多；

电机过载。

2.故障排除

测量电源电压，设法改善；

纠正接法；

检查开焊和断点并修复；

查出误接处予以改正；

恢复正确匝数；

减载。

松下伺服马达-松下-日弘忠信由深圳市日弘忠信电器有限公司提供。深圳市日弘忠信电器有限公司坚持“以人为本”的企业理念，拥有一支高素质的员工队伍，力求提供更好的产品和服务回馈社会，并欢迎广大新老客户光临惠顾，真诚合作、共创美好未来。日弘忠信——您可信赖的朋友，公司地址：深圳市宝安区31区浩艺烽大厦A座三楼，联系人：郑小姐。