

Rexroth力士乐伺服驱动器维修

产品名称	Rexroth力士乐伺服驱动器维修
公司名称	厦门友亿佳自动化设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	厦门市集美区杏前路22-1号1423室（注册地址）
联系电话	13696996801 13696996801

产品详情

Rexroth力士乐伺服驱动器维修

厦门友亿佳自动化设备公司主要提REXROTH力士乐伺服驱动器维修，REXROTH力士乐伺服电源维修，REXROTH力士乐伺服控制器维修，博世力士乐电源模块维修，博世力士乐驱动器维修，博世力士乐伺服驱动器维修、博世力士乐电源模块维修，博世力士乐控制器维修，力士乐伺服电机维修，

力士乐伺服驱动器维修故障代码

DKC 故障诊断 1 诊断信息 F 和诊断信息 E 的说明1.1 错误诊断信息F F205 凸轮轴故障F207 切换至未初始化运行模式F208 UL 电机类型已变F209 PL 装载参数默认值F211 DISC-Error (1#错误) F212 F212 DISC-Error no.2 (2#错误) DISC-Error no.3 (3#错误) DISC-Error no.4 (4#错误) F217 未接冷却风扇F218 放大器过热关机F219 电机过热关机F220 制动电阻器过载关机F221 电机温度监控器故障F223 停止轴时的初始化过程错误F224 超过zui大制动时间F226 功率部分欠电压F228 过大偏差F229 编码器 1 故障：象限错误F230 超过编码器 1 zui大信号频率F236 位置反馈的差值过大F237 位置指令的差值过大F238 实际速度值的差值过大F242 编码器 2 故障：信号幅度错误F245 编码器 2 故障：象限错误F246 超过编码器 2 zui大信号频率F248 电池电压过低F249 主驱动器编码器故障：信号太小F250 目标位置预置内存溢出F252 主驱动器编码器故障：象限错误F253 增量编码器仿真：脉冲频率太高F260 指令电流极限关闭F262 状态输出口出现外部短路F267 内部硬件同步错误F269 电机制动器释放过程中错误F276 编码器超出允许的窗口F277 电流测量补偿错误F281 主回路故障F288 EMD 模块固件升级过程中出现错误F291 EMD 模块超时F292 EMD 模块过热F294 Ecox 客户端超时F296 Ecox 客户端数量不准确F297 Ecox 客户端错误F386 电源模块没有就绪信号F401 双 MST 故障关机F402 双 MDT 故障关机F403 通信阶段关机F404 阶段前进过程中出现错误F405 阶段后退过程中出现错误F406 阶段切换无就绪信号F407 主通信初始化过程中的错误F411 双 SST 故障关机F434 紧停 E-STOP F629 超过正行程极限F630 超过负行程极限F634 紧停 E-STOPF643 探测到正行程极位开关F644 探测到负行程限位开关F811

换算偏置无法确定F812 在换算过程中移动越程F822 编码器 1 故障：信号幅度错误F843 编码器 2 故障：信号幅度错误F845 编码器 2 故障：象限错误F850 看门狗协处理器F860 过流：功率部分有短路F870 +24v 直流错误F873 电源驱动部分故障F878 速度环错误 维修力士乐伺服驱动器F880 经过优化的换算偏置错误1.2 报警诊断信息E E211 DISC-#1 报警E212 E212 DISC-#2 报警 DISC-#3 报警 DISC-#4 报警E217 冷却风扇转速太慢E221 报警电机温度监控有故障E225 电机过载E226 功率部分欠电压E247 插补速度=0E248 插补加速度=0E249 定位速度 > =S-0-0091 E250 驱动器过热预警E251 电机过热预警E252 制动电阻器过载预警E253 目标位置超出行程范围E254 未回零E255 进给倍率 S-0-108=0E256 转矩限制=0E257 连续电流限制活动E258 选定的处理块未编程E259 指令速度限制活动261 连续电流限制预警E263 速度指令值 > 极限 S-0-0091E264 目标位置超过数字范围E267 硬件同步有故障E269 制动器的制动转矩太低E281 主回路故障E288 EMD 模块固件升级活动 EMD 模块超时 EMD 模块欠电压 Ecox 客户端数量不准确E289 等待 Ecox 服务器端扫描E291 E293 E296E386 电源模块无就绪信号E408 MDT 数据存储器 A 无效编址E409 AT 数据存储器 A 无效编址E410 客户端未被扫描或地址为0 E411 双 SST 故障E825 功率部分过电压E826 功率部分欠电压E829 超过正位置极限E830 超过负位置极限E831 在点动过程中达到位置极限E834 紧停 E-STOPE843 正限位开关活动E844 负限位开关活动E881 主回路故障E886 电源模块没有准备好信号2 诊断信息 B、C、D 和诊断信息 A 的说明2.1 指令诊断信息 B、C 和 DB100 指令释放电机制动器B101 指令未使能B200 制动器检查指令B201 只在驱动器使能时进行制动器检查B202 在制动器嵌入过程中出现错误B203 制动器制动转矩太低B300 后备工作内存过程指令C100 通讯阶段 3 转换检查C101 无效通信参数 (S-0-0021) C102 通信参数极限错误 (S-0-0021) C104 MDT 的配置 IDN 不可配置C105 配置长度大于 MDT 最大长度C106 AT 的配置 IDN 不可配置C107 配置长度大于 AT 最大长度C108 时间片参数大于 Sercos 循环时间C109 MDT (S-0-0009) 中的数据记录位置为偶数C110 MDT (S-0-0010) 长度为奇数C111 1D9+记录长度-1 大于长度 MDT (S-0-0010) C112 TNcyc (S-0-0001) 或 TScyc (S-0-0002) 错误C113 TNcyc (S-0-0001) 与 TScyc (S-0-0002) 的关系错误C114 T4 大于 TScyc (S-0-0002) -T4min (S-0-0005) C115 T2 数值太小C118 MDT 配置顺序错误C200 通讯阶段 4 转换检查C201 无效参数 (S) (-> S-0-0022) C202 参数极限错误 (-> S-0-0022) C203 参数计算错误 (-> S-0-0022) C204 电机类型 P-0-4014 不准确C210 要求反馈 2 (-> S-0-0022) C211 无效反馈数据 (-> S-0-0022) C212 无效放大数据 (-> S-0-0022) C213 位置数据比例错误C214 速度数据比例错误C215 加速度数据比例错误C216 转矩/力数据比例错误C217 反馈 1 数据读取错误C218 反馈 2 数据读取错误C220 反馈 1 初始化错误C221 反馈 2 初始化错误C223 最大范围输入值太高C227 模范围错误C234 编码器不能组合C235 负载侧电机编码器只可用于感应电机C236 要求反馈 1 (P-0-0074) C238 编码器 2 功能错误 (-> S-0-0022) C241 必须为二进制编码器分辨率C242 一个参数的多重配置 (-> S-0-0022) C300 指令设定测量C302 未安装测量系统C400 切换至参数方式C401 驱动器使能时，不允许切换C402 只允许在没有上位控制时C500 复位 1 类诊断，错误复位C600 驱动器控制的回零过程指令C601 只在驱动器使能时才能够回零C602 距离回零开关-参考标记错误C604 编码器不能回零C606 未探测出参考标记C700 基本参数装载C702 默认参数不可用C703 默认参数无效C704 参数不可拷贝C800 调入默认参数C801 参数默认值错误 (-> S-0-0021) C802 密码锁定D300 指令调整换算D301 驱动器未做好换算指令准备D302 电机转矩/力太小，无法运动D303 指令启动时驱动器处于控制状态D304 偏置计算错误D305 驱动器使能被拒绝D306 系统断电D307 驱动器不运动D308 无法调整异步电机D309 进入阶段 4D310 输入主密码D311 不能确定换算偏置D312 在换算过程中超过运动范围D500 指令获取标志位置D501 要求增量编码器D600 取消回参考点过程指令D700 轴禁止指令D701 仅在驱动器无使能时使用轴禁止指令D800 测量轮模式指令D801 测量轮不能运行D900 自动控制环调整指令D901 启动要求驱动器使能D902 电机反馈数据无效D903 惯量检测失败D904 增益调整失败D905 位移范围无效，P-0-0166 和 P-0-0167D906 位移范围超出2.2 状态诊断信息 AA000 通讯阶段 0 维修力士乐伺服驱动器A001 通讯阶段 1A002 A003 A009 通讯阶段 2 通讯阶段 3 SERCOS 接口的自动波特率检测A010 驱动停止A012 控制和功率部分运行准备就绪A013 接通电源准备就绪A100 驱动器处于转矩控制模式下A101 驱动器处于速度控制模式下A102 使用编码器 1 的位置模式A103 使用编码器 2 的位置模式A104 位置模式，无滞后，编码器 1A105 位置模式，无滞后，反馈2A106 驱动器控制的插补，编码器1A107 驱动器控制的插补，编码器 2A108 驱动器控制的插补，无滞后，编码器 1A109 驱动器控制的初步，无滞后，编码器 2A110 速度同步，虚拟主驱动器A111 速度同步，真实主驱动器A112 相位同步，编码器 1, 虚拟主驱动器A113

相位同步, 编码器 2. 虚拟主驱动器A114 相位同步, 编码器 1. 真实主驱动器A116
相位同步, 无滞后, 编码器 1, 虚拟主驱动器A117 相位同步, 无滞后, 编码器 2, 虚拟主驱动器A118
相位同步, 无滞后, 编码器 1, 真实主驱动器A128 凸轮轴, 编码器 1, 虚拟主驱动器A129 凸轮轴, 编码器
2, 虚拟主驱动器A130 凸轮轴, 编码器 1, 真实主驱动器A132 凸轮轴, 无滞后, 编码器 1, 虚拟主驱动器A133
凸轮轴, 无滞后, 编码器 2, 虚拟主驱动器A134 凸轮轴, 无滞后, 编码器 1, 真实主驱动器A150
驱动器控制的定位, 编码器 维修力士乐伺服驱动器1 A151 驱动器控制的定位, 编码器 1, 无滞后A152
驱动器控制的定位, 编码器2 A153 驱动器控制的定位, 编码器 2, 无滞后A154 编码器
1, 驱动器受控的位置模式A155 编码器 1, 无滞后, 驱动器受控的位置模式A156 编码器
2, 驱动器受控的位置模式A157 编码器 2, 无滞后, 驱动器受控的位置模式A206
数据处理块模式, 编码器 1A207 数据处理块模式, 无滞后, 编码器 1A208 正向点动模式A210
数据处理块模式, 编码器 2A211 数据处理块模式, 无滞后, 编码器 2A218 负向点动模式A400
自动的驱动器检查和调整A401 驱动器减速至自动模式A402 驱动器处于自动模式A800 不明运行模式