

# 西安西门子611U伺服驱动器报警轮廓监控维修当天修复

产品名称	西安西门子611U伺服驱动器报警轮廓监控维修当天修复
公司名称	郑州明川自动化设备有限公司
价格	.00/件
规格参数	
公司地址	郑州市金水区北环路116号中方园东区8号楼6单元一楼
联系电话	037155501720 13333864455

## 产品详情

由汇川推动调节服务平台或控制面板表明，确

认运行指令和电机功率(H0b.00)：

部位模式中运行指令：H0b.13

(键入部位命令电子计数器)

速率模式中运行指令：H0b.01

(速率命令)

转距模式中运行指令：H0b.02

(内部结构转距命令)

确定相匹配模式中，是不是运行指令不以

0，而电机功率为0。

清除机械设备要素。

7.伺服控制器常见故障停电后，再次通电仍报常见故障。拆换伺服控制器。

表明

该常见故障务必关机30s再运行。

E625.0：抱闸出现异常起效

缘故确定方式处置措施

抱闸松掉时，发现异常的抱闸

查验抱闸在松闸数据信号合理时，电动机轴

端有没有被抱闸机械设备紧抱。

1 查验抱闸布线。

2 拆换抱闸电动机。

E626.0：抱闸出现异常起效

抱闸抱闸时，发现异常的松闸

查验抱闸在抱闸数据信号合理时，电动机轴

端并没抱闸紧抱，或抱闸力不足。

E630.0：电机堵转

造成原理：

电动机具体转速比小于10rpm，但转矩命令做到限定值，且延续时间做到H0A.32预设值。

1.伺服控制器U V W导出断相、断开、

零线火线插错

无负荷前提下开展电动机试运转，\*\*

表精确测量查验布线是不是断开，确定电缆线

零线火线对不对。

依照恰当布线再次布线，更换新线

缆。

2.电动机参数不正确：电机参数错误

（特别是在极对数）、电动机未作视角识别

载入H00组主要参数，确定极对数是不是正

确；

数次对电动机做视角识别，确认

H00.28主要参数是否一致。

调整电机参数。