

# 新乡伺服驱动器维修伺服电机马达维修一站式服务中心AL004

产品名称	新乡伺服驱动器维修伺服电机马达维修一站式服务中心AL004
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

寸动 (JOG)

DI signal : JOGU/JOGD (0x37, 0x38) 8-196, 8-197

满载寸动检测 4-18

主要参数

交流伺服电机寸动(JOG)操纵 (P4.005) 8-12, 8-101

返生电阻器

返生电阻器的挑选方式 2-11~2-15

伺服控制器各处名字-返生电阻器 1-11

伺服控制系统方块图 3-20~ 3-21

外场设备接线方法 返生电阻器(购买品) 3-4

控制器规范规格型号-返生电阻器 A-2

控制器的射频连接器与接线端子 3-5

返生阻值 (P1.052) 8-47

返生电阻器容积 (P1.053) 8-47

## 有关异警

返生电阻器断开 (AL095) 11-4, 11-25

返生不正确 (AL005) 11-8

返生设置出现异常 (AL085) 11-25

## 共震抑止

共震抑止模块 6-23~6-26, 6-27

机械设备共震的处理方法 5-22

过滤光滑及共震抑止主要参数(目录) 8-4~8-5

共震抑止Notch filter (1) (P2.023) 8-5, 8-65

共震抑止Notch filter 衰减率 (1) (P2.024) 8-5, 8-65

共震抑止Notch filter 总宽 (1) (P2.095) 8-5, 8-89

共震抑止Notch filter (2) (P2.043) 8-5, 8-72

共震抑止Notch filter 衰减率 (2) (P2.044) 8-5, 8-72

共震抑止Notch filter 总宽 (2) (P2.096) 8-5, 8-89

共震抑止Notch filter (3) (P2.045) 8-5, 8-72

共震抑止Notch filter 衰减率 (3) (P2.046) 8-5, 8-72

共震抑止Notch filter 总宽 (3) (P2.097) 8-5, 8-90

共震抑止Notch filter (4) (P2.098) 8-5, 8-90

共震抑止Notch filter 衰减率 (4) (P2.099) 8-5, 8-90

共震抑止Notch filter 总宽 (4) (P2.100) 8-5, 8-90

共震抑止Notch filter (5) (P2.101) 8-5, 8-91

共震抑止Notch filter 衰减率 (5) (P2.102) 8-5, 8-91

共震抑止Notch filter 总宽 (5) (P2.103) 8-5, 8-91

共震抑止低通滤波器 (P2.025) 5-21, 8-5, 8-66

全自动共震抑止方式设置 (P2.047) 8-5, 8-73

全自动共震抑止检验准位 (P2.048) 8-5, 8-74

全自动低频率抑振方式设置 (P1.029) 8-4, 8-39

低频率抑振工作频率 (1) (P1.025) 8-4, 8-38

低频率抑振增益值 (1) (P1.026) 8-4, 8-38

低频率抑振工作频率 (2) (P1.027) 8-4, 8-38

低频率抑振增益值 (2) (P1.028) 8-4, 8-39

低频率晃动检验准位 (P1.030) 8-4, 8-39

速度检测过滤及微振抑止 (P2.049) 8-5, 8-74

\*\*组柔性赔偿-反固有频率 (P1.089) 8-5, 8-56

\*\*组柔性赔偿-固有频率 (P1.090) 8-5, 8-57

\*\*组柔性赔偿-共震差别 (P1.091) 8-5, 8-57

第二组柔性赔偿-反固有频率 (P1.092) 8-5, 8-57

第二组柔性赔偿-固有频率 (P1.093) 8-5, 8-57

第二组柔性赔偿-共震差别 (P1.094) 8-5, 8-57

扭距方式

DI signal : TRQLM (0x09) 3-25, 8-192

DI signal : TCM0/TCM1 (0x16, 0x17) 3-25, 8-195

DI signal : S-T (0x19) 3-25, 8-195

DI signal : T-P (0x20) 3-25, 8-195

DO signal : TQL (0x06) 8-199

扭距方式 6-27

扭距指令的挑选 6-3

扭距方式操纵构架 6-28

扭距指令的平滑处理 6-29

扭距方式状态图 6-30

扭距操纵主要参数(目录) 8-9

扭距方式规范布线 3-59

扭距/部位混合模式 6-34

扭距限制应用 6-35

速率/扭距混合模式 6-33

操纵模式选择 6-3

控制器规范规格型号-扭距操纵方式 A-3

内部结构扭距限定1~3 (P1.012~P1.014) 8-9, 8-35~8-36

速率及扭距限定设置 (P1.002) 8-9, 8-30

扭距命令光滑常量(低通光滑过滤) (P1.007) 8-4, 8-33

仿真模拟扭距限定较大导出 (P1.041) 8-9, 8-42

部位方式

DI signal : GAINUP (0x03) 8-66, 8-191

DO signal : TPOS (0x05) 3-26, 6-10, 7-7, 8-46, 8-48, 8-199

DO signal : OVF (0x12) 8-201

部位S型光滑器 6-7, 8-40

部位指令控制部件 6-6

部位控制回路增益值调节 6-11

位置控制增益值 5-20

位置控制主要参数(目录) 8-7~8-8

部位方式表明 6-3, 6-5