

西门子6SL3210-5FE11-0UF0电机驱动V90代理商

产品名称	西门子6SL3210-5FE11-0UF0电机驱动V90代理商
公司名称	广州唯信电气设备有限公司
价格	1475.00/件
规格参数	品牌:西门子 型号:V90伺服驱动器 产的:德国
公司地址	白云区太和镇太营路139号420室
联系电话	18811848019 18811848019

产品详情

西门子6SL3210-5FE11-0UF0电机驱动V90代理商，西门子6SL3210-5FE11-0UF0，西门子电机驱动V90代理商，V90电机参数

驱动器在运行时会出现故障，有可能导致停机，应根据出现的故障代码来确认原因。 – 故障表示为 Fxxxxx。 – 会导致故障响应。 – 在消除原因后必须应答。 – 通过控制单元和 LED RDY 显示状态信息。 – 通过 PROFINET 状态字 ZSW1.3 显示状态。 – 记录在故障缓冲器中。

如何查找故障信息？

(1) 通过BOP面板查看故障代码。(2) 通过调试软件查看。

PLC如何获得驱动的故障状态？

通过 PROFINET 状态字 ZSW1.3 显示故障状态。

如何对V90 PN报警信息类型进行更改？

从固件Fw1.02开始，可以通过P2118、P2119参数对V90 PN报警信息类型进行更改。在P2118中输入故障号，在P2119相对应的下标中选择此信息的类型(1: Fault (F)，2: Alarm (A)，3: No message (N))，这两个参数各有20个下标，*多可以对20个信息进行配置。例如对F8501进行屏蔽时可进行如下设置：P2118[0]=8501P2119=3

F07452？

跟随误差是轴定位期间位置设定值和实际值之间的偏差，跟随误差过大时，超出P2546设置的公差范围，V90会输出故障F07452。

解决方法：

通过调试软件测试电机运行，验证电缆（电机电缆、编码器）的正确连接以及机械是否存在卡顿问题。监控电机实际转矩是否达到限幅或超过电机输出能力。如果由于闭环特性偏软导致跟随性差，可以通过增大速度前馈系数提高系统响应，并且可尝试提高动态系数进行一键自动优化或手动调整闭环参数实现较高的动态跟随性。可适当增大跟随误差监控公差(P2546)来避免此故障，如果将P2546设置为0，系统会取消跟随误差监控功能，故障就被屏蔽，不会进行监控。

F07450/F07451？

(1) 当轴的位置设定值进入到定位窗口并不再改变时，如果轴在静态监控时间（P2543）内还没有达到静态窗口（P2542），驱动器便输出故障F07450。对于已经到达静态窗口或者处于静止状态下的伺服轴，这个时候如果人为地推动伺服轴或者机械受到某种外力致使伺服轴移动，而导致实际位置超出静态窗口（P2542）并且在静态监控时间（P2543）内未回到静态监控窗口内，同样会引发静态监控故障F07450。(2) 当轴的位置设定值进入到定位窗口后并不再改变时，在定位监控时间（P2545）内轴的位置实际值也需要进入到定位窗口（P2544），此时驱动器会给出已到达目标位置的信号。如果轴的实际位置在定位监控时间内还没有进入定位窗口，V90便输出故障F07451。

解决方法：如果由于负载惯量过大导致定位过程震荡，可限制减速度以达到减小冲击的目的，方法是激活EPOS急动限制（P2575=1），并适当减小急动限制值（P2574）以实现平稳定位。如果由于闭环特性偏软导致跟随性差，可以通过增大速度前馈系数P29111（*大可以设置为****）提高系统响应，并且可尝试提高动态系数进行一键自动优化或手动调整闭环参数实现较高的动态跟随性。

可适当增大监控窗口（F07450对应P2542，F07451对应P2544）或者增大监控时间（F07450对应P2543，F07451对应P2545）来避免此故障，如果将P2542（F07450）或者P2544（F07451）设置为0，系统会取消监控功能，故障就被屏蔽，不会进行监控。

F07453？

F7453表示位置实际值处理出错。检查电机编码器及电缆，更换电机。

F07491/F07492？

EPOS/PTI控制模式下： 当在正向运行方向上触发正向限位开关就会触发F7492报警，应答故障，重新给出使能，而后沿负向移动轴。在轴负向移动过程中，CWL信号由0跳变为1可消除报警。 当在负向运行方向上触发负向限位开关就会触发F7491报警，应答故障，重新给出使能，而后沿正向移动轴。在轴正向移动过程中，CCWL信号由0跳变为1可消除报警。

当伺服驱动上电后，应确保信号 CWL 与 CCWL 均处于高电平。发生故障后，必须确保轴在后退过程中使限位开关信号实现由0到1的跳变，否则无法消除故障。

F07481/F07482？

EPOS/PTI控制模式下： 当在正向运行方向上到达软件限位位置就会触发F7482报警，应答故障，而后沿负向移动轴离开正向限位位置可消除报警。 当在负向运行方向上到达软件限位位置就会触发F7481报警，应答故障，而后沿正向移动轴离开负向限位位置可消除报警。

V90 PTI控制给运行命令报警F07491/F07492？

当伺服驱动上电后，应确保信号 CWL 与 CCWL 均处于高电平。如果不想连接硬件限位开关只进行运行测试，需要设置P29300=6来强制正、负限位开关。

F07900？

伺服电机在*大扭矩状态已运行超过1秒，且速度低于阈值 120 转/分。
当实际速度值存在摆动且速度控制器输出不断达到限制时，会发出该信号。处理方法：
检查扭矩极限是否设置过低 检查负载是否过大，电机选择的太小 检查电机编码器连接
检查电机动力电缆连接 对于带抱闸电机，检查抱闸是否正常工作。

F7901 /F31100/F31101 ?

检查编码器电缆的布线是否符合EMC准则。检测插塞连接。更换编码器或者编码器电缆。注意：(1)
V90驱动器不能够与类似继电器或电磁阀这样的电感性负载共用一个24V直流电源。(2) V90
24V电源容量必需足够。

以上都没问题更换电机。

F31110/F31101/FF31112 ?

V90带增量电机上电后报F07995 ?

对于带增量编码器电机，需要在电机首次伺服启动时识别极位置。若此时电机处于运行状态（即通过外力），则位置识别可能失败。必须确保电机在使能时处于静止状态。

如果还报警请更换电机。

西门子6SL3210-5FE11-0UF0电机驱动V90代理商，西门子6SL3210-5FE11-0UF0，西门子电机驱动V90代理商，V90电机参数

V90 PN面板指示灯状态

两个LED 状态指示灯（RDY 和 COM）可用来显示驱动状态。两个LED 灯都为三色（绿色/红色/黄色）。

状态显示的详细信息见下表：