

力士乐驱动模块维修中心-德国Rexroth售后厂家

产品名称	力士乐驱动模块维修中心-德国Rexroth售后厂家
公司名称	上海恒税电气有限公司
价格	1600.00/台
规格参数	品牌:Rexroth 型号:驱动模块修理 产地:德国
公司地址	上海市松江区吉业路450号厂房4号楼303
联系电话	021-51338978 13774208073

产品详情

力士乐驱动模块维修中心-德国Rexroth售后厂家

力士乐维修必看：致力于做上海Rexroth维修企业，及时为客户提供高品质的维修服务和技术支持-何工

维修请选择我们：从业至今十一年维修经验，与国内外多家科研机构均有深度技术合作，自主研发多种高精度测试仪器，维修过的Rexroth不少于10种，维修过的各种不同型号不少于8万种，保障修复率总体保持在95%以上，占具国内同行业先水平。修好的设备客户收到后无需再调试，装机即可使用。正常使用可达到和设备一样的性能和使用年限。现在维修的级别可以不限任何品牌，不限任何型号，不限任何生产年份的设备。只要是西门子的故障我们就可以维修。维修所需更换的配件，均为原厂。

力士乐驱动模块维修中心常年修复；炸机，模块炸，带不动负载，主轴准备未绪，无使能，使能不上，驱动器未使能，编码器报警故障，主轴驱动模块报警，输出电压低，红色灯亮，无显示，缺相,输出控制点坏，使能不正常，报故障，不能启动、过流、过压、欠压、过热、过载、输出不平衡、无显示、开关电源损坏、模块损坏、接地故障、不能调速、限流运行,Z轴报警，X轴无法使能，Y轴短期内驱动故障维修，驱动电机变频器出错，轴伺服故障，伺服电机不转，系统报警编码器故障

力士乐REXROTH驱动器常见故障及解决办法

1.伺服电机有脉冲输出时不运转

监视控制器的脉冲输出当前值以及脉冲输出灯是否闪烁，确认指令脉冲已经执行并已经正常输出脉冲;

检查控制器到驱动器的控制电缆，动力电缆，编码器电缆是否配线错误，破损或者接触不良;

检查带制动器的伺服电机其制动器是否已经打开;

监视力士乐伺服驱动器的面板确认脉冲指令是否输入;

Run运行指令正常;

控制模式务必选择位置控制模式;

力士乐伺服驱动器设置的输入脉冲类型和指令脉冲的设置是否一致;

确保正转侧驱动禁止,反转侧驱动禁止信号以及偏差计数器复位信号没有被输入,脱开负载并且空载运行正常,检查机械系统。

2.示波器检查驱动器的电流监控输出端时,发现它全为噪声,无法读出

故障原因:电流监控输出端没有与交流电源相隔离(变压器)。

处理方法:可以用直流电压表检测观察。

3.电机在一个方向上比另一个方向跑得快

(1)故障原因:无刷电机的相位搞错。

处理方法:检测或查出正确的相位。

(2)故障原因:在不用于测试时,测试/偏差开关打在测试位置。

处理方法:将测试/偏差开关打在偏差位置。

(3)故障原因:偏差电位器位置不正确。

4.伺服电机高速旋转时出现电机偏差计数器溢出错误

(1)故障原因:高速旋转时发生电机偏差计数器溢出错误;

处理方法:检查电机动力电缆和编码器电缆的配线是否正确,电缆是否有破损。

(2)故障原因:输入较长指令脉冲时发生电机偏差计数器溢出错误;

处理方法:a.增益设置太大,重新手动调整增益或使用自动调整增益功能;

b.延长加减速时间;

c.负载过重,需要重新选定更大容量的电机或减轻负载,加装减速机等传动机构提高负荷能力。

(3)故障原因:运行过程中发生电机偏差计数器溢出错误。

处理方法:a.增大偏差计数器溢出水平设定值;

b.减慢旋转速度;

c.延长加减速时间;

d.负载过重,需要重新选定更大容量的电机或减轻负载,加装减速机等传动机构提高负载能力。

5.LED灯是绿的，但是电机不动

(1) 故障原因：一个或多个方向的电机禁止动作。

处理方法：检查+INHIBIT和 - INHIBIT端口。

(2) 故障原因：命令信号不是对驱动器信号地的。

处理方法：将命令信号地和驱动器信号地相连。

6.上电后，驱动器的LED灯不亮

故障原因：供电电压太低，小于 * 小电压值要求。

处理方法：检查并提高供电电压。

7.当电机转动时，LED灯闪烁

(1) 故障原因：HALL相位错误。

处理方法：检查电机相位设定开关是否正确。

(2) 故障原因：HALL传感器故障。

处理方法：当电机转动时检测HallA，HallB，HallC的电压。电压值应该在5VDC和0之间。

8.LED灯始终保持红色

故障原因：存在故障。

处理方法：原因：过压、欠压、短路、过热、驱动器禁止、HALL无效。

9.电机失速

(1) 故障原因：速度反馈的极性搞错。

处理方法：a.如果可能，将位置反馈极性开关打到另一位置。（某些驱动器上可以）

b.如使用测速机，将驱动器上的TACH+和TACH-对调接入。

c.如使用编码器，将驱动器上的ENCA和ENCB对调接入。

d.如在HALL速度模式下，将驱动器上的HALL-1和HALL-3对调，再将Motor-A和Motor-B对调接好。

(2) 故障原因：编码器速度反馈时，编码器电源失电。

处理方法：检查连接5V编码器电源。确保该电源能提供足够的电流。如使用外部电源，确保该电压是对驱动器信号地的。