

# 钦州鲍米勒伺服驱动器报警F067维修|柳州包米勒驱动器维修

|      |  |
|------|--|
| 产品名称 | 钦州鲍米勒伺服驱动器报警F067维修 柳州包米勒驱动器维修            |
| 公司名称 | 佛山市捷德宝科技有限公司                             |
| 价格   | 150.00/台                                 |
| 规格参数 | 用途:伺服工控系统<br>品牌:包米勒BAUMULLER<br>系列:BUM60 |
| 公司地址 | 佛山市南海区狮山镇小塘长安路玉兰楼一楼1、2号铺(住所申报)           |
| 联系电话 | 13169959558 13169959558                  |

## 产品详情

钦州鲍米勒伺服驱动器报警F067维修|柳州包米勒驱动器维修

鲍米勒伺服驱动器故障代码67：主电源过压，M4100

1、自动复位/运行故障：当您对鲍米勒伺服器上的故障代码进行故障排除并看到自动复位故障代码时，您可以通过重新配置用户设置自动重新启动伺服器。如果您发现故障代码在指定的时间后不再存在，您可以尝试自行重启。2、不可重置的故障：不可重置的故障代码可能需要更深入的分析或采取行动来修复您的机器。这种类型的鲍米勒故障代码可能是由编程或接线错误引起的。它可能需要电机或驱动器维修。必须先排除故障原因，然后才能复位并启动驱动器。

包米勒(BAUMUELLER)故障代码维修

F064、F065、F066、F067、F068、F069、F070、F071、F072、F073、F074、F075、F076、F077、F078、F079、F080、F081、F082、F083、F084、F085、F086、F087、F088、F089、F090、F091、F092、F093、F094、F095、F096、F097、F098、F099、F100、F102、F103、F112、F113、F114、F115、F116、F117、F118、F119、F120、F121、F122、F123、F124、F125、F126、F127、F128、F129、F130、F131、F132、F133、F134、F135、F136、F137、F138、F139、F140、F142、F143、F144、F145、F146、F147、F148、F149、F150、F151、F152、F153、F154、F155、F156、F157、F158、F159、F160、F161、F162、F163、F164、F165、F166、F167、F168、F169、F171、F172、F173、F174、F175

包米勒伺服驱动器常见故障维修方法。

## 1、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

包米勒伺服驱动器处理方法：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。

包米勒伺服驱动器处理方法：将命令信号地和驱动器信号地相连。

## 2、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。

包米勒伺服驱动器处理方法：检查并提高供电电压。

## 3、当电机转动时，LED灯闪烁

(1) 故障原因：HALL相位错误。

包米勒伺服驱动器处理方法：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。

包米勒伺服驱动器处理方法：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。

## 4、LED灯始终保持红色

故障原因：存在故障。

包米勒伺服驱动器处理方法：原因：过压、欠压、短路、过热、驱动器禁止、HALL无效。

## 5、电机失速

(1) 故障原因：速度反馈的极性搞错。

包米勒伺服驱动器处理方法：

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。

6、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。

包米勒伺服驱动器处理方法：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。

包米勒伺服驱动器处理方法：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。

包米勒伺服驱动器处理方法：重新设定。

7、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）。

包米勒伺服驱动器处理方法：可以用直流电压表检测观察。

8、伺服电机高速旋转时出现电机偏差计数器溢出错误，如何处理？

(1) 故障原因：高速旋转时发生电机偏差计数器溢出错误；

包米勒伺服驱动器处理方法：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；

包米勒伺服驱动器处理方法：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。

包米勒伺服驱动器处理方法：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荷能力。

9、伺服电机在有脉冲输出时不运转，如何处理？

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;

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。

## 包米勒伺服驱动器过流报警故障原因分析维修

### 1.负载短路

驱动器输出线短路或电机内部路。

解决方法：检测电机绝缘是否符合规格书要求，检查输出线接线。

### 2.输出UVW相序接错，导致驱动器输出失控

解决方法：检查电机接线线序。