

EMERSON伺服电机8种日常维修处理方法

| | |
|------|-------------------------|
| 产品名称 | EMERSON伺服电机8种日常维修处理方法 |
| 公司名称 | 佛山市捷德宝科技有限公司 |
| 价格 | 500.00/件 |
| 规格参数 | 艾默生:EMERSON |
| 公司地址 | 佛山市南海区狮山镇小塘长安路玉兰楼1-2号铺 |
| 联系电话 | 13726603456 13726603456 |

产品详情

EMERSON伺服驱动器常见故障及维修处理方法：

伺服驱动器是一种用来控制伺服电机的控制器。其作用类似于变频器作用于普通交流电机。它是伺服系统的一部分，主要用于高精度定位系统。一般通过位置、速度、转矩控制伺服电机来实现传动系统的高精度定位，是目前传动技术的高端产品。以下是维修伺服驱动器的几种方法。

1、LED灯为绿色，但电机不动。

(1)故障原因：禁止一个或多个方向的电机运行。

解决方法：检查INHIBIT和INHIBIT端口。

(2)故障原因：指令信号不接地的驱动信号。

方法：将指令信号地与驱动信号地连接起来。

2、通电后，驱动器的LED灯不亮。

故障原因：电源电压过低，低电压要求。

处理方法：检查并提高电源电压。

3、当电机旋转时，LED灯闪烁。

(1)故障原因：霍尔相位误差。

处理：检查电机相位设定开关是否正确。

(2)故障原因：霍尔传感器故障。

方法：检查电机旋转时HallA、HallB、HallC的电压。电压应在5伏直流电和0伏之间。

4、LED灯始终保持红色。

失败原因：有失败。

处理：原因：过压、欠压、短路、过热、驱动禁止、无效厅。

5、电机失速

(1)故障原因：速度反馈极性错误。

处理方法：

A.如果可能，将位置反馈极性开关转到另一个位置。(在某些驱动器上是)

b.如果使用转速表，接通驱动器的转速表和转速表。

C.如果使用编码器，切换驱动器上的ENCA和ENCB。

D.如果处于霍尔速度模式，切换驱动器上的霍尔-1和霍尔-3，然后切换电机A和电机b。

(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5V编码器电源连接。确保电源能够提供足够的电流。如果使用外部电源，确保电压连接到驱动器信号地。

6、马达在一个方向上比在另一个方向上运转得更快。

(1)故障原因：无刷电机相位误差。

处理方法：检查或找出正确的相位。

(2)故障原因：不用于测试时，测试/偏差开关设置在测试位置。

处理：将测试/偏差开关设置到偏差位置。

(3)故障原因：偏差电位器位置不正确。

处理方法：复位。

7、示波器检查驱动的电流感测输出时，发现都是噪声，无法读出。

故障原因：电流感测输出未与交流电源(变压器)隔离。

处理：可用DC电压表检测和观察。

8、当伺服电机高速旋转时，电机偏差计数器溢出。怎么处理？

(1)故障原因：高速旋转时电机偏差计数器溢出；

处理方法：检查电机电源电缆和编码器电缆接线是否正确，电缆是否损坏。

(2)故障原因：输入长指令脉冲时电机偏差计数器溢出；

处理方法：a.增益设置过大，再次手动调整增益或使用自动增益调整功能；

B.延长加减速时间；

C.如果负载过重，就要重新选择容量更大的电机或者降低负载，安装减速器等传动机构，提高负载能力。

(3)故障原因：电机偏差计数器在运行中溢出。

处理方法：a.增加偏差计数器的溢流液位设定值；

B.减慢旋转速度；

C.延长加速和减速时间；

D.如果负载过重，就要重新选择容量更大的电机或者降低负载，安装减速器等传动机构，提高负载能力。

艾默生（EMERSON）SP伺服驱动器报警代码：

Ol.AC、 C.Acc、 C.boot、 c.busy、 c.chg、 c.cpr、 c.dAt、 c.Err、 cFull、 c.Optn、 c.rdo、 c.rtg、 c.Typ、 Enc1、 Enc2、 Enc3、 Enc4、 Enc5、 Enc6、 Enc7、 Enc8、 Enc9、 Enc10、 Enc11、 Enc12、 Enc13、 Enc14、 Enc15、 Enc16、 Enc17、 ENP.Er、 HF01、 HF02、 HF03、 HF04、 HF05、 HF06、 HF07、 HF08、 HF09、 HF10、 HF11、 HF12、 HF13、 HF14、 HF15、 HF16、 HF17、 HF18、 HF19、 HF20、 HF21、 HF22、 HF23、 HF24、 HF25、 HF26、 HF27、 HF28、 HF29、 HF30、 HF31、 O.CtL、 O.ctL、 O.ht1、 O.ht 2、 Oht2.P、 O.ht3、 O.ht4.p、 Ol.br、 olbr.p、 Oldc.p、 OV、 OV.p、 ph、 ph.p、 ps、 ps.p、 SLX.dF、 SLX.Er、 UV、 、 、 、 、 、