

EMERSON伺服电机九种故障内容

产品名称	EMERSON伺服电机九种故障内容
公司名称	佛山市捷德宝科技有限公司
价格	730.00/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伺服电机高速旋转时出现电机偏差计数器溢出错误，如何处理？

高速旋转时发生电机偏差计数器溢出错误；

对策：

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。

输入较长指令脉冲时发生电机偏差计数器溢出错误；

对策：

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。

运行过程中发生电机偏差计数器溢出错误。

对策：

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。

艾默生伺服电机做位置控制定位不准，如何处理？

首先确认控制器实际发出的脉冲当前值是否和预想的一致，如不一致则检查并修正程序；

监视伺服驱动器接收到的脉冲指令个数是否和控制器发出的一致，如不一致则检查控制线电缆；

检查伺服指令脉冲模式的设置是否和控制器设置得一致，如CW/CCW还是脉冲+方向；

伺服增益设置太大，尝试重新用手动或自动方式调整伺服增益；

伺服电机在进行往复运动时易产生累积误差，建议在工艺允许的条件下设置一个机械原点信号，在误差超出允许范围之前进行原点搜索操作；

机械系统本身精度不高或传动机构有异常(如伺服电机和设备系统间的联轴器部发生偏移等)。

艾默生伺服电机做位置控制运行报超速故障，如何处理？

伺服Run信号一接入就发生；

检查伺服电机动力电缆和编码器电缆的配线是否正确，有无破损。

输入脉冲指令后在高速运行时发生：

- a. 控制器输出的脉冲频率过大，修改程序调整脉冲输出的频率；
- b. 电子齿轮比设置过大；
- c. 伺服增益设置太大，尝试重新用手动或自动方式调整伺服增益。

EMERSON伺服电机没有带负载报过载，如何处理？

如果是伺服Run(运行)信号一接入并且没有发脉冲的情况下发生：

- a. 检查伺服电机动力电缆配线，检查是否有接触不良或电缆破损；
- b. 如果是带制动器的伺服电机则务必将制动器打开；
- c. 速度回路增益是否设置过大；
- d. 速度回路的积分时间常数是否设置过小。

如果伺服只是在运行过程中发生：

- a. 位置回路增益是否设置过大；
- b. 定位完成幅值是否设置过小；

c.检查伺服电机轴上没有堵转，并重新调整机械。

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、 Enp.10、 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、 、 、 、 、 、