

# 艾默生伺服电机维修成本核算

产品名称	艾默生伺服电机维修成本核算
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

艾默生伺服电机主要的是控制单个电机的转距、速度、位置中的一个或多个参数达到给定值。而运动控制主要点在于协调多个电机，完成的运动(合成轨迹、合成速度)，比较着重轨迹规划、速度规划、运动学转换;比如数控机床里面要协调XYZ轴电机，完成插补动作。

电机控制常常作为运动控制系统的一个环节(通常是电流环，工作在力矩模式下)，更着重于对电机的控制，一般包括位置控制、速度控制、转矩控制三个控制环，一般没有规划的能力(有部分驱动器有简单的位置和速度规划能力)。

运动控制往往是针对产品而言的，包含机械、电气等模块，例如机器人、运动平台等等，是对机械运动部件的位置、速度等进行实时的控制管理，使其按照预期的运动轨迹和规定的运动参数进行运动的一种控制。两者有部分内容是重合的：位置环/速度环/转矩环可以在电机的驱动器中实现，也可以在运动控制器中实现，因此两个属于容易混淆。

在使用EMERSON伺服电机时，接通电源后，要仔细观察水泵的运转情况，应连续均匀，水泵无振动和噪音方可使用。伺服电机操作不当会引起烧坏的。为了确保水泵的正常运转，伺服电机不被烧坏，使用前按照下列几点还应对其检查一遍；1、用表检查水泵电机绕组是否断路。

其绝缘情况可用于500伏兆欧表测量，绝缘电阻低于0.5兆欧时，水泵不能使用。2、，转动泵轴是否灵活，如不灵活，应后方可使用。3、闸门丝容量选择是否合适，不可用其它导线代替丝。4、接通电源，检查叶轮运转是否正常。

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；

检查伺服电机电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。

5、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：

OI.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.ht2、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、 、 、 、 、 、