

# 艾默生伺服器运行报HF27故障维修巧门

产品名称	艾默生伺服器运行报HF27故障维修巧门
公司名称	佛山市捷德宝科技有限公司
价格	680.00/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

1：主回路输入电压超过额定容许电压值，即超过20%以上。2：电源输入错误，用了非正确的电源系统。3：台达伺服驱动器硬件故障。针对以上3种原因客户可以自己先检查下，首先用电压计测定主回路输入电压是否在额定容许电压值以内，如果超过220v的20%，那说明输入电压是过高的。

在看电源系统与规格定义是否一致，检测输入电源没问题的那就是EMERSON伺服器的问题了。艾默生驱动器维修的硬件故障点一般是在驱动板上偏多数，当然少数也会在主板，因为电压检测电路是在驱动板上，模块坏，大电容的容量值下降，电阻元器件损坏都有可能，这就得一一检测了。

1、数字式交流伺服系统MHMA2KW，试机时一上电，电机就振动并有很大的噪声，然后驱动器出现27，该怎么解决这种现象一般是由于驱动器的增益设置过高，产生了自激震荡。适当降低系统增益。

(请参考使用说明书中关于增益的内容)2、交流伺服驱动器上电就出现HF27，是编码器故障，产生的原因一般有：A.编码器接线有问题：断线、短路、接错等等，请仔细核对;B.电机上的编码器有问题：错位、损坏等，请送修。

(请参考使用说明书中关于增益的内容)4、交流伺服系统在位置控制方式下，控制系统输出的是脉冲和方向信，但不管是正转指令还是反转指令，电机只朝一个方向转，为什么交流伺服系统在位置控制方式下，可以接收三种控制信：脉冲/方向、正/反脉冲、A/B正交脉冲。

3、EMERSON伺服电机在很低的速度运行时，时快时慢，象爬行一样，怎么办伺服电机出现低速爬行现象一般是由于系统增益太低引起的，适当系统增益，或运行驱动器自动增益功能。驱动器的出厂设置为A/B正交脉冲(No42为0)，请将No42改为3(脉冲/方向信)。

5、交流伺服系统的使用中，能否用伺服-ON作为控制电机脱机的，以便直接转动电机轴尽管在SRV-ON信断开时电机能够脱机(处于自由状态)，但不要用它来启动或停止电机，使用它开关电机可能会损坏驱动器。如果需要实现脱机功能时，可以采用控制方式的切换来实现：假设伺服系统需要位置控制，可以将控制方式选择参数No02设置为4，即方式为位置控制，第二方式为转矩控制。

然后用C-MODE来切换控制方式：在进行位置控制时，使C-MODE打开，使驱动器工作在方式(即位置控制)下;在需要脱机时，使C-MODE闭合，使驱动器工作在第二方式(即转矩控制)下，由于转矩指令输入T RQR未接线，因此电机输出转矩为零，从而实现脱机。

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、 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、 、 、 、 、 、