

艾默生伺服驱动器送电跳O.CtL故障维修排除法

产品名称	艾默生伺服驱动器送电跳O.CtL故障维修排除法
公司名称	佛山市捷德宝科技有限公司
价格	600.00/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

计算电机运行转矩计算电机运行转矩的过程中，需要从以下几个方面进行核算：1) 电机峰值扭矩运行过程中电机所需要的转矩，主要为电机加减速时所需要的转矩。一般应为电机转矩的80%以下。2) 移动转矩、停止时的保持转矩电机使用过程中，绝大部分时间点应该都是处于这中状态，即电机常时间运转所需要的转矩。

一般应为电机额定转矩的80%以下。转矩计算方法3) 有效转矩此参数为，电机运行、停止保持等全闭过程所需转矩的平方平均值的单位时间值。同样大致约为电机额定转矩的80%以下。有效转矩计算方法6、选型确定伺服电机通过以上的计算，就可以依照以上计算过程中的结果，选型确定电机。

在具体应用，当终端负载、动作简单、基本为低速运转时，选用成本低且容易控制的步进电机较为合适；但当终端负载波动范围较大、动作简单、基本为低速运转时，如果选择了步进电机，则会面临一系列烦恼，因为采用方波驱动的步进电机难以消除振动和噪音，并会因为力矩波动而产生失步或过冲。

实际上，当终端负载波动范围较大时，即便基本为低速运转状态，也应该选用伺服电机，因为考虑了因素、节能因素、控制精度因素、系统性增加等因素之后，会发现选用价格较高的伺服电机反而了综合成本。

EMERSON伺服电机替换步进电机方法A.为了保证控制系统改变不大，应选用数字式伺服系统，仍可采用原来的脉冲控制方式；B.由于伺服电机都有一定过载能力，所以在选择伺服电机时，经验上可以按照所使用的步进电机输出扭矩的1/3来？。

伺服主要靠脉冲来定位，伺服电机接收到1个脉冲，就会1个脉冲对应的角度，从而实现位移，因为伺服电机本身具备发出脉冲的功能，所以伺服电机每一个角度，都会发出对应数量的脉冲。这样和伺服电机接受的脉冲形成了呼应，或者叫闭环，如此一来，系统就会知道发了多少脉冲给伺服电机，同时又收了多少脉冲回来，这样，就能够很的控制电机的转动，从而实现的定位，可以达到0.001mm。

艾默生伺服电机内部的转子是永磁铁，驱动器控制的U/V/W三相电形成电磁场，转子在此磁场的作用下

转动，同时电机自带的编码器反馈给EMERSON驱动器，驱动器根据反馈值与目标值进行比较，转子转动的角度。艾默生伺服电机的精度决定于编码器的精度（线数）。

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、 、 、 、 、 、