

艾默生伺服驱动器运行报警O.ht4代码检修

产品名称	艾默生伺服驱动器运行报警O.ht4代码检修
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

艾默生伺服驱动器维修

1、示波器检查驱动器的电流监控输出端时，发现它全为噪声，无法读出

故障原因：电流监控输出端没有与交流电源相隔离(变压器)。

处理方法：可以用直流电压表检测观察。

2、电机在一个方向上比另一个方向跑得快

故障原因：无刷电机的相位搞错。

处理方法：检测或查出正确的相位。

故障原因：在不用于测试时，测试/偏差开关打在测试位置。

处理方法：将测试/偏差开关打在偏差位置。

故障原因：偏差电位器位置不正确。

处理方法：重新设定。

3、EMERSON伺服电机失速

故障原因：速度反馈的极性搞错。

处理方法：

a、如果可能，将位置反馈极性开关打到另一位置。(某些驱动器上可以)

- b、如使用测速机，将驱动器上的TACH+和TACH-对调接入。
- c、如使用编码器，将驱动器上的ENCA和ENCB对调接入。
- d、如在HALL速度模式下，将驱动器上的HALL-1和HALL-3对调，再将Motor-A和Motor-B对调接好。

故障原因：编码器速度反馈时，编码器电源失电。

处理方法：检查连接5V编码器电源。确保该电源能提供足够的电流。如使用外部电源，确保该电压是对驱动器信号地的。

可依下列步骤作做检查及确认：

- 1.是否用于连续运转的场合？伺服电机的特性并不适合于连续运转的场合下使用，在此场合下使用时一定会有较高的温升产生。请重新确认机构动作需求条件并重新评估使用的电机。
- 2.请确认机构动作频度、周期？走停的动作频度过高将可能因脉冲输入停止的时间过短而导致电流尚未下降就又重新激活，故此时的温升一定会较高。建议您可将动作频度降低以改善温升问题。
- 3.将RUN电流调小情况可否改善？在转矩足够的情况下将驱动器的RUN电流调小将可有效的使温升降低。但若因扭力的关系一定得使用到较大的电流，则建议您可将电机更换为大一等级的电机后再将电流调低以改善温升问题。
- 4.将STOP电流调小情况可否改善？在保持力足够的情况下将驱动器的STOP电流调小将可于电机停止时有效的使温升降低。但若因停止保持力的关系一定得使用到较大的STOP电流时,则建议您可将电机更换为大一等级的电机后再将电流调低以改善温升问题。
- 5.周围环境温度如何?是否过高？电机温度 = 环境温度 + 电机温升，故环境温度较高时，电机的温度也会因此而较高。建议以加装安装散热面板或散热风扇的方式来帮助散热。
- 6.请确认电机端的接线是否正确？相位接错将造成电机运转不顺的抖动现象，亦可能因此而产生温升较高的问题。

若皆无上述原因问题时，此情况下电机温度应为正常，并未过热才是，请您直接以温度计测量电机确实温度。以我们的驱动器来说，因为有具备过热保护功能，故若温度过高,保护功能将开启，同时并将伺服电机断电，让客户更能安心使用。

艾默生伺服驱动器是用来控制伺服电机的一种控制器，属于伺服系统的一部分，主要应用于高精度的定位系统，一般是通过位置、速度和力矩三种方式对伺服电机进行控制，实现高精度的传动系统定位，是现代运动控制的重要组成部分，被广泛应用于工业机器人及数控加工中心等自动化设备中。

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.ht1、 O.ht2、 Oht
2.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、
、 、 、 、 、