

# ANDRIVE伺服驱动器报错维修有显示无输出

产品名称	ANDRIVE伺服驱动器报错维修有显示无输出
公司名称	常州昆耀自动化科技有限公司
价格	367.00/台
规格参数	维修技术高:放大器维修 昆耀维修:维修有质保 维修可开票:运动控制器维修
公司地址	常州经济开发区潞城街道政大路1号
联系电话	13961122002 13961122002

## 产品详情

在自动校准过程中，ServoNXT可以保存抽头电压范围，并使用它来精确准确地定位执行器，注意已将ServoNXT编程为监视特定范围的反馈电压，使用出厂提供的电位器以外的电位器可能会导致意外情况，5.1.8手轮手轮超越开关的连接。。

## ANDRIVE伺服驱动器报错维修有显示无输出

昆耀维修三十年，主要维修的伺服驱动器有：伦茨Lenze、鲍米勒BAUMULLER、西门子Siemens、库卡KUKA、倍加福、Trutzschler特吕茨勒、霍普纳Hubner、冯哈伯、Faulhaber、德盟Deimo、爱福门IFM、HEIDENHAIN海德汉、Stegmann斯特曼、图尔克TURCK、林德LINDE、力士乐REXROTH、博世BOSCH、BERGER LAHR、百格拉、路斯特Lust、达创DATRON、科比KEB、STOBER斯德博等，30位维修工程师为您服务

电动机电缆的排扰线在电缆屏蔽夹下折回，只有MPG-Bxxx编码器使用+V直流电源，编码器使用+V直流电源，仅MPL-Axx编码器使用+V直流电源编码器使用+V直流电源，编码器使用+V直流电源，编码器使用+V直流电。。当实际和令为零，此端口可以下沉或24V时为20mA电流，Pend+和Pend-之间的电阻在高电平时阻抗，警报信OC输出信号，在以下保护之一时已:过电压，过电流和跟随错误，这个端口可以在24V时吸收或提供20mA电流。。EtherCAT:输入和EtherCAT电缆上的链路丢失，链接到验证链接LED，校验输出端口连接的设备丢失，电缆和设备参数\_SigLatchedBit连接到输入端口并输出端口运行，采用Eth

erCAT主站诊断进一步故障排除。。

## ANDRIVE伺服驱动器报错维修有显示无输出

1、过热伺服系统过热的原因有很多，包括环境空气温度变化、运行时间延长、通风不良和老化。随着内部组件开始磨损，旧机器可能会更频繁地过热。2、伺服电机不转有时这可能是伺服电机的物理问题，但也可能是伺服驱动器本身的问题。您可以运行自检，其中驱动器告诉电机以低效率运行，以便您可以验证其是否正确响应。如果电机仍然不转动，则问题可能出在伺服驱动器上。3、噪音比平常大伺服驱动器和伺服电机在运行时通常会发出嗡嗡声或呼呼声，这是正常现象。但是，如果您注意到伺服器发出的噪音比平常更大或变得明显更大，则伺服驱动器很可能存在电气或接线问题。4、产生的扭矩减少伺服电机设计用于在定义的范围内产生恒定的扭矩。如果您的电机不再产生适当的扭矩，则可能是电源问题，或者也可能表明您的伺服放大器存在问题。5、存在烟雾或异味如果您的伺服系统发出强烈的气味，则很可能有东西正在燃烧、烧坏或过热。这可能表明您的设备的通风或冷却系统存在问题，也可能是由于轴承、绕组、接线或润滑量问题而导致的。6、伺服异常停机如果您的伺服系统启动正常，但在达到全速后关闭，则说明伺服驱动器、伺服电机或两者都存在严重故障。造成这种情况的潜在原因有很多，其中一些可能很难诊断。此时您好的选择是委托像昆耀这样的人士来检查一切并提供所需的伺服驱动器维修或伺服电机维护。

伺服驱动器配备有内部制动电阻器，以吸收制动。动态应用需要制动电阻。在减速期间，动能在电动机中转化为电能。电能会增加直流母线电压。当超过定义的阈值时，制动电阻被。制动电阻将电能转化为热量。如果需要高动态减速，则制动电阻很好地适应系统。制动电阻器额定值不足会导致直流母线过电压。

以表明它们正在使用默认值来计，按住自动校准按钮至少3秒钟，进入自动校准模式，在自动校准模式下，自动校准指示灯保持点亮，此外，产品设置的指示器将更改状态以表明已输入自动校准，并且在行程结束时将继续闪烁直到自动校准完成。。当使用者欲外接回生电阻时，请确定所使用的电阻值与内置回生电阻值相同若使用者欲以并联方式增加回生电阻器的功率时，请确定其电阻值是否满足限制条件，在自然环境下，当回生电阻器可处理的回生容量平均值在额定容量下使用时。。DI3默认值为[PID选择端子2"，DI5默认值为[CAN通信启用"，即使有信号输入，司机仍然没有行动，可以在未使用的终端，以防止错误动作，控制正向旋转以及通过外部终端驱动，此终端用于确认驱动程序正在运行模式为三线控制模式。。

两种常见的警报是过电流（代码）和参数错误（代码）。两者都将显示在段显示器上。如果警报是间歇性的，则伺服驱动器会提供一个警报历史记录，在该历史记录中可以查看后个警报实例。在上面提到的两个代码中，代码 – 逆变器过电流 – 是迄今为止常见的代码。发生警报后，可以进行的首批检查之一是从伺服驱动器上断开电动机导线（U）。

ANDRIVE伺服驱动器报错维修有显示无输出如若不一致检查传输脉冲的控制线电缆； 确认伺服驱动器工作模式是否在控制模式；控制方式是单脉冲控制还是双脉冲控制？ 伺服器增益设置太大。重新用自动或手动方式调整伺服增益量； 伺服马达在进行往复运动时易产生累积误差，我们建议在工艺允许的条件下做一个机械原点信号。 kjsdfgvwrfwse