

# REXROTH伺服驱动器显示F8078报警维修常见故障

产品名称	REXROTH伺服驱动器显示F8078报警维修常见故障
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

### REXROTH伺服驱动器显示F8078报警维修常见故障

通常，应将误差积分器与转矩环放大器一起使用，而不应将误差积分器与模拟速度环放大器一起使用，如果使用数字速度环路放大器，则禁用放大器中的速度积分器才能使用运动控制器中的积分器，要在环中使用积分增益，请切换至YES。。

伺服系统通常是非常可靠和高效的闭环系统。同时，任何单个组件出现问题都可能导致整个伺服驱动系统故障。以下是我们在昆耀维修和修理伺服驱动器时通常会遇到的一些问题

因为这不符合VIL要求，该电路有一个独立的发射器连接，或发射器连接，通常用作控制电源的负(-)端(COM-)，大额定值为30V，50mA，提供来自标量的编码器信号(A，B和Z相位)的差分输出，使用线路接收器接收这些信号。。它代表从负载端传回至驱动器内，此灌注中的电容使得其电压值往上升，当上升到某一值时，回灌的只能靠回生电阻来消耗，驱动器内含回生电阻，使用者也可以外接回生电阻，下表为系列与高解析系列提供的内含回生电阻的规格内建回生电阻规格\*内建回生电阻处理驱动器的回生容量电阻值容量小容许电阻值\*可处理的回。。当驱动器检测和错误(跳闸)，当主电源接通时(对于驱动器和电机)且无警报，当制动器被释放，在Pr0A(ZSP输出)时选择的信号选择)将被打开，s输出(晶体管)在转矩限制期间打开，当电机转速低于Pr61的预设速度(零速度)。。

## REXROTH伺服驱动器显示F8078报警维修常见故障

1、示波器看起来似乎都是噪声在许多情况下，这仅意味着电流监控输出尚未与交流电源或变压器正确隔离。2、伺服电机在一个方向上的运行速度比另一方向上的运行速度快这可能表明电机本身存在相位错误。偏差电位计也可能位于错误的位置。测试/偏差开关也可能切换到错误的设置。3、伺服电机停转或溅射这可能是速度反馈的极性错误。根据您的单位的具体情况，有多种方法可以解决此问题。由于功率反馈问题，编码器功率也可能丢失。如果是这种情况，电源检查通常可以帮助识别问题。4、LED呈绿色，但伺服电机不转动假设电机本身没有问题，则可能需要对 INHIBIT 端口进行一些故障排除。也有可能令信号未正确连接到伺服驱动器信号。5、内部短路或电路板问题大多数类型的工业电子设备都依赖印刷电路板来运行，任何印刷电路板都可能发生故障。这也是伺服驱动器和伺服放大器的潜在问题根源。必要的 PCB 服务可能包括更换电阻器、电容器和二极管，还可能需金手指接触和走线服务。

外壳等，这些工作简单的维修处理，只要配备简单的拆卸工具就可以胜任，不过拆编码器时候要小心，因为出厂时候编码器有个零已经调整好，如果挪动的话，没有的技术功力是调不回去的。电气类维修一般为绕线和处理编码器，绕线可以根据匝数和电流（铜线大小）来进行，并不复杂，处理编码器比较麻烦。

则还重新调整编码器参数，请参阅[设置编码器参数"一章)，如果通过编码器(模块)连接了电动机编码器，则不会检测到电动机更换，请遵守编码器手册中提供的信息，临时更改电机类型如果只想通过设备临时操作新的电机类型。。控制模式下，误差量大于参数的设定值时，指令频率大于参数的设定值时，伺服电机迴转速度大于参数的设定值时，第七章参数与功能系列增益切换常数初值通讯相关索引控制模式单位设定范围关闭此功能参数功能切换常数用于平滑增益的变换。。多点V/F曲线，适用于脱水机，离心机等特殊负荷，方形V/F曲线，适用于风机，泵等离心负荷，为了补偿V/F控制的低频转矩特性，可以在低频时驱动器的输出电压，如果设置的扭矩过大，电机可能过热，驱动器可能过流。。

风压与风量间的关系特性；P-Q曲线：当转速恒定时，功率与风量间的关系特性； $\eta$ -Q曲线：当转速恒定时，风机的效率特性。在不同转速控制时的H-Q曲线如图一所示：由流体力学可知： $P$ （功率）= $Q$ （ $\times H$ （压力）而 $Q/Q_e = n/n_e$  $H/H_e = (n/n_e)^2$  $P/P_e = (n/n_e)^3$  $Q_e$ :风机的额定 $H_e$ :风机的额定压力 $P_e$ :风机的额定功率 $n_e$ :风机的额定转速由上述公式可知：如果风机的效率一定。

REXROTH伺服驱动器显示F8078报警维修常见故障计转矩时下列几点应特别注意：(a)由于镶条产生的摩擦转矩充分地考虑。通常，仅仅从滑块的重量和摩擦系数来计的转矩很小的。请特别注意由于镶条加紧以及滑块表面的精度误差所产生的力矩。(b)由于轴承，螺母的预加载，以及丝杠的预紧力滚珠接触面的摩擦等所产生的转矩均不能忽略。尤其是小型轻重量的设备。 kjsdfgvwrfvwse