

博士力士乐伺服驱动器维修

产品名称	博士力士乐伺服驱动器维修
公司名称	上海斯裕自动化设备有限公司
价格	300.00/台
规格参数	博士力士乐:提供技术支持 博士力士乐:上门拆装 德国:上海力士乐维修
公司地址	上海市嘉定区曹安公路2300弄54号
联系电话	021-56313356 15000489650

产品详情

博士力士乐伺服驱动器维修

力士乐单轴伺服驱动器维修：随着伺服系统的大规模应用，伺服驱动器使用、伺服驱动器调试、伺服驱动器维修都是伺服驱动器在当今比较重要的技术课题，越来越多工控技术服务商对伺服驱动器进行了技术深层次研究。

博世力士乐伺服驱动器故障维修：

C2106故障：没有达到抱闸系统的测试转矩

原因：

激活了驱动装置转矩或驱动力的静态极限

激活了驱动装置转矩或驱动力的动态极限并且 P-0-0547，抱闸系统额定负荷不等于“0”

激活了驱动装置转矩或驱动力的动态极限并且 P-0-0547，抱闸系统额定负荷 = “0”

当 P-0-0547，抱闸系统额定负荷的值不等于“0”：

所输入的轴额定负荷（P-0-0547，抱闸系统额定负荷）大于实际重力负荷。因此，控制器所要求的负载电流无法支持持续测试。激活了驱动装置转矩或驱动力的动态极限

当 P-0-0547，抱闸系统额定负荷等于“0”：

抱闸制动器的保持转矩和保持力大于轴的实际重力负荷。

因此，控制器所要求的负载电流无法支持持续测试！激活了驱动装置转矩或驱动力的动态极限

解决方法：

检查静态转矩或者静态力的极限值，并且使 P-0-0547，抱闸系统额定负荷（当 P-0-0547 不等于“0”）或 P-0-0540，抱闸制动器转矩（当 P-0-0547 等于“0”）

内的值增大 1.3 倍，必要时尝试设定最大值：

- S-0-0092，双向转矩/力极限值

- S-0-0082，正转矩/力极限值

- S-0-0083，负转矩/力极限值

- P-0-0109，转矩/力峰值极限值

检查动态极限（静态极限值不得有效！）。如果在 P-0-0444，转矩极限峰值实际值中所显示的数值没有达到 P-0-0547，抱闸系统额定负荷的 1.3 倍，则驱动装置尺寸有误！检查电机和控制器的热力负荷。必要时将过载的部件更换为适合的配件。