



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。也有可能命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，最终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修复服务。

电位计通过抽头将来自驱动端子的V电行分压，以提供从V到V的无穷大信号，等于零到速度。速度设定点信号的安全性取决于电位计的状态以及所有保持连接的三根电线。当仅通过将电位器调至零来停止电动机时，建议不要接触机器的旋转部件。在逆变器伺服驱动器中设置一个速度，以显示伺服驱动器正在运行。

伺服电机一迥转的输出单相脉冲数为假设，伺服电机一迥转的输出单相脉冲数为高解析系列分周比设定值范围或分周比设定功能选项当，伺服电机一迥转的输出单相脉冲数此时分周比设定值范围范例假设为，出厂预设值，伺服电机一迥转的输出单相脉冲数为  $\times$  第七章参数与功能系列当。序言系列当电机运转时，禁止接触任何旋转中的电机零件，否则可能会造成人员受伤，为了避免意外事故，请先分开机械设备的连轴器及皮带等，使其处于单独的状态，再进行次试运转，在伺服电机和机械设备连接运转后，如果发生操作错误。这就是较高的振荡频率未在响应中显示出来的原因，传动机构各种固有频率的典型阶跃输入响应如图7.8所示，可以看出，随着传动机构固有频率的降低，其响应特性在阶跃输入响应中更加占主导地位，在图7.8中，很明显有两对复数根。

减速仍在运行不允许使用命令等待电机来在减速期间。完全停滞不前。停止距离过小而超出目标降低速度。功能相对运动后或速度过高时捕获点参数\_SigLatchedBit事件。请求无法处理自从相对运动之后捕获仍处于活动状态选定的数据集不能为选定的数据集。起始号码不可用。数据集。参数\_SigLatched位无法模数设置的操作模式可以参数\_WarnLatchedBit不支持Modulo。

安川驱动器显示b32报警维修服务根据规定，熔断器的选择是 $I_{\text{熔断器}}=(\dots)I_D$ ， $I_D$ 电机额定电流，热继电器选择 $I_{\text{热}}=.I_D$ 。通过对烧毁电机的跟踪调查。发现拒动短路保护的原因是熔断器类型不当。根据电动机容量的规定，确定每个电动机维修组的保护设置，但根据经验或局部材料，使用多少，或者熔断器熔体电流和电动机起动电流混淆。 kjsdfgvwrfwse