

## (德国力士乐Rexroth) 运动控制器维修修理厂家10年服务

产品名称	(德国力士乐Rexroth) 运动控制器维修修理厂家10年服务
公司名称	上海恒税电气有限公司
价格	1600.00/台
规格参数	品牌:Rexroth 型号:力士乐驱动器维修 产地:Rexroth变频器修理
公司地址	上海市松江区强业路951号
联系电话	021-51338978 13774208073

### 产品详情

(德国力士乐Rexroth) 运动控制器维修修理厂家10年服务

上海恒税修力士乐工业设备修的好还修的快，我公司库存各系列力士乐配件及维修所需配件，模块，电容，芯片等核心配件都是原厂，修好不易坏，很多修好用到报废都有。如果需要维修可以发给我公司处理，另外公司各力士乐模拟测试平台等在线测速仪都齐全，在加上力士乐维修团队，可以确保力士乐维修成功率，公司以合理的价格、良好的信誉，已得到同行及力士乐用户的认可

力士乐运动控制器维修故障调整的几种方法：力士乐伺服调整可以通过几种方法来完成，但是\*\*常用的方法是使用算法。算法使用三个反馈增益（比例增益，积分增益和微分增益）将命令的位置（或速度）与实际值进行比较，并发出命令以校正两者之间的误差。反馈增益决定了伺服尝试校正或减小指令位置与实际位置之间的误差的努力程度。力士乐伺服调整的比例增益取决于当前误差，积分增益取决于过去的误差，微分增益取决于预测的未来误差。而这个误差出现时会对伺服驱动器产生很大的影响。

力士乐运动控制器的增益误差如何恢复的：力士乐伺服驱动器的比例增益确定为克服位置误差而施加的恢复力（由命令电压产生）。使用术语“比例增益”是因为其值与定位误差成正比。例如，如果比例增益为每个编码器计数1.2伏，并且电动机从命令位置开始为10个编码器计数，则命令电压将为12.0伏。比例增益是PID算法的\*\*重要组成部分，但是Kp值过高会导致系统振荡，阻尼不足或变得不稳定。通常，当力士乐伺服控制器通过降低命令输出来使电动机减速时，力士乐伺服驱动器系统摩擦力会克服命令电压并导致电动机无法达到目标值。

力士乐运动控制器定位出现故障时该如何调整：积分增益通过产生一个在移动结束时将系统“推动”到零定位误差的命令来克服这一问题。之所以使用“积分增益”，是因为其命令在移动结束时随时间增加。如果力士乐伺服驱动器使用比例增益获得足够的定位精度，则可能不需要积分增益。但是，当由于系统干扰而难以保持稳态（静态）定位或需要恒速运动时，此功能很有用。力士乐伺服驱动器微分增益的确定与定位误差的变化率（微分）成比例的恢复力。它与比例增益结合使用，可抑制系统响应并减少过冲和振荡。如果微分增益值的计算过于频繁，可能会导致伺服不稳定，因为它会开始作用于比

例增益，而不是与比例增益相反。为了避免这种情况，可以增加导数采样周期。

力士乐运动控制器过冲时该如何维修增益：超调限制，伺服器的微分增益用于设置超调极限，即伺服可以超过目标位置的可接受量。虽然从理论上讲理想的定位是理想的，但在实际应用中，过冲限制太小可能会导致系统过阻尼。相反，很高的超调极限会带来良好的系统响应，但会导致振荡。伺服器的位置误差极限，伺服控制的原理是将系统的实际值与指令值进行比较，指令位置与实际位置之间的差异就是位置误差（也称为“跟随误差”）。如上所示，反馈增益的目的是减少位置误差。然而，用于指示与所述伺服或与调谐算法的一个问题。位置误差极限值应设置为正常运行时看不到的值，并且控制器的响应应编程为在达到或超过该极限值时停止轴。