

# contec工控机维修

产品名称	contec工控机维修
公司名称	广州腾鸣自动化控制设备有限公司
价格	100.00/件
规格参数	
公司地址	广州市番禺区钟村镇屏山七亩大街3号
联系电话	15915740287

## 产品详情

contec工控机维修，配件充足，有大量contec工业电脑配件出售配件，欢迎电讯

广州腾鸣自动化控制设备有限公司，拥有大量二手工控产品，可通过更换配件快速判断问题。

我司可跟客户长期合作，帮客户采购二手配件，方便工厂维护，我们销售的二手工控产品都经过严格测试，欢迎客户电讯。

我司有多个办事处，可以快速处理问题。

我们的优势：

- 一、有大量的配件，我司可快速查找问题。
- 二、配件齐全，维修不会丢失程序数据参数，维修有保障
- 三、我司在各地有都有维修办事处，能快点处理客户问题。
- 四、我司检测机器不收取任何费用。

广州番禺区办事处：

广州市番禺区广州番禺区钟村镇105国道路段屏山七亩大街3号  
(新光高速长隆出口附近，105国道，距离顺德不到5公里)

番禺区顺德维修办事处：

佛山南海禅城维修办事处：：

中山市东区中山五路

佛山市南海区海八路

中山维修办事处

花都区从化临时维修办事处：

花都区合和新城

广州腾鸣自动化公司合理设置多个维修服务点,可为广州,广州经济技术开发区东区西区,禅城,佛山,南沙,番禺,黄埔,中山,永和,珠海,三水,萝岗,新塘,顺德,南海,高明,肇庆,东莞,深圳,汕头,江门,清远,汕尾等地的客户提供免费出差维修服务。广东省外的设备可快递至我司维修,提供现场检测维修服务(需协商差旅费用)。

越秀区 荔湾区 白云区 黄埔区 海珠区 天河区 番禺区 萝岗区 增城市 从化市 花都区 南沙区

珠海市、金湾区 高新区 香洲区 斗门区

深圳市、南山区 宝安区 龙岗区 福田区 罗湖区 盐田区 光明新区

汕头市、濠江区 潮阳区 潮南区 金平区 龙湖区 澄海区 南澳县

湛江市、坡头区 麻章区 廉江市 赤坎区 霞山区 雷州市 遂溪县 徐闻县 吴川市

韶关市、乐昌市 南雄市 始兴县 浈江区 武江区 曲江区 仁化县 乳源瑶族自治县 翁源县 新丰县

茂名市、高州市 化州市 信宜市 茂南区 茂港区 电白县

肇庆市、高要市 四会市 端州区 鼎湖区 广宁县 封开县 德庆县 怀集县

佛山市、顺德区 三水区 高明区 禅城区 南海区

江门市、新会区 台山市 江海区 蓬江区 鹤山市 恩平市 开平市

惠州市、博罗县 惠东县 龙门县 惠城区 惠阳区

阳江市、阳西县 阳东县 江城区 阳春市

清远市、连州市 佛冈县 清城区 英德市 阳山县 清新县 连山壮族瑶族自治县 连南瑶族自治县

东莞市、南城区 万江区 莞城区 东城区 虎门镇 长安镇 沙田镇 道滘镇 中堂镇 大朗镇 黄江镇 麻涌镇 高埗镇 石碣镇 石龙镇 望牛墩镇 茶山镇 厚街镇 企石镇 石排镇 常平镇 洪梅镇 凤岗镇 谢岗镇 桥头镇 东坑镇 清溪镇 塘厦镇 大岭山镇 樟木头镇 横沥镇 寮步镇

中山市、石岐区 东区 西区 南区 五桂山区 小榄镇 古镇 横栏镇 沙溪镇 大涌镇 黄圃镇 东升镇 港口镇 南头镇 东凤镇 阜沙镇 三角镇 民众镇 南朗镇 三乡镇 坦洲镇 板芙镇 神湾镇

云浮市、云城区 罗定市 新兴县 郁南县 云安县

B&R工控机维修、siemens工控机维修、西门子工控机维修、MAHLO工控机维修、玛诺工控机维修、BEC KHOFf工控机维修、HOMAG工控机维修、KHS工控机维修、beta masermike工控机维修、HEIDENHAIN工控机维修、kontron工控机维修、CONTEC工控机维修、康泰克工控机维修、B&R工业电脑维修、siemens工业电脑维修、西门子工业电脑维修、MAHLO工业电脑维修、玛诺工业电脑维修、BECKHOFF工业

电脑维修、HOMAG工业电脑维修、KHS工业电脑维修、beta masermike工业电脑维修、national instruments工控机维修、NI工控机维修、HEIDENHAIN工业电脑维修、kontron工业电脑维修、CONTEC工业电脑维修、康泰克工业电脑维修、national instruments工业电脑维修、NI工业电脑维修、研华工业电脑维修、Advantech工业电脑维修、研祥工业电脑维修、EVOC工业电脑维修、IWKA工控机维修、MSC工控机维修

contec工控机维修故障包括：打开计算机电源而计算机没有反应、加电后底板上的电源指示灯，亮一下就灭了，

无法加电、工控机加电后，电源工作正常，主板没有任何反应、开机后听见主板自检声但显示器上没有任何显示、开机后报警显示器上没有任何显示、开机后主板不能自检成功、开机后主板能正常工作

，BIOS检测到键盘部分，报告键盘出错、开机后其他部分工作正常，软驱的读盘灯一直常亮软驱不能使用、工控机装硬盘以前可以启动，安装硬盘后发现不能启动、鼠标、键盘均不能使用、开机后主板

逆时针和顺时针，是要从什么方向来看，这只是看的方向的问题，从这个方向是顺时针从另外一个方向就是逆时针，没有人规定电机总是顺时针转的，以三相异步电机为例，任何两条相线接法颠倒了，电机就会立马反向，也就是原来所谓的顺时针，会变成逆时针旋转了。

对电机旋转方向的术语是有国标规定的，只称为顺时针还是逆时针，但是没有谁规定电机一定要顺时针转。如果只有一个轴伸，或不同直径的两个轴伸，从轴伸端看（对两个轴伸的看大直径端）；如果有两个相同直径轴伸的，或者没有轴伸，则从有换向器或滑环端看；如果一端有换向器而另一端有滑环，则从滑环端看。电动机的转向是顺时针的称顺时针旋转，逆时针的称逆时针旋转。

发动机大都是顺时针旋转的，别把发动机和电机混淆了，发动机顺时针转的主要原因如下：按照传动系统的设计，面对风扇当发动机顺时针运转时，扭矩经过变速箱，传动轴，驱动桥，终到达车轮上刚好是使前进的方向。在发动机刚开始问世的时候，起动机根本不是靠起动机，一般都是靠人力起动的。一般人都习惯用右手，所以在设计发动机的时候，考虑到人站在发动机前面，使用右手方便，所以就设计成顺时针方向了。大多数发动机都是如此，也有少数赛车或者航空发动机是逆时针运转的，具体要看需要了。电机节能智能电机节电设备。在需要低成本实现位置、角度等控制目标的应用场景。步进电机是常见的应用器件。在使用步进电机的过程中，有哪些需要注意的问题点？

### 1、无接线图情况下如何连接驱动器与步进电机？

——可以使用万用表的通断档，测量电机任意两线间的通断。若测得两线导通，则说明此为电机的一个绕组，应接入驱动器对应的同一输出，如A+,A-两个位置。

### 2、电机运行方向反向？

——将电机的任意一个绕组的线调换位置，如原本A+接红色电缆，A-接黄色电缆，更改为A+接黄色电缆，A-接红色电缆。

### 3、电机运行过程中抖动？

——1、调整更改电机的控制脉冲细分；2、电机参数选型不足，导致带载过载

步进电机转矩参数选型时，一定注意样本标识转矩一般为保持转矩，此为电机轴保持状态下的转矩。电机运行状态下的转矩是小于此参数的。如下为步进电机运行转矩与转速的曲线关系：

## 步进电机运行转矩与转速的曲线关系

步进电机转矩与转速的曲线关系从上图可以看到，步进电机在低速段转矩稳定(变化量不大)；当转速大于约750rpm时，转矩急速下降。由此，在使用步进电机控制时，不应进行过高转速的运行使用。若使用过程中，将转速设计过高，则可能会因为电机转速的下降而出现电机抖动的现象。

### 4、电机是否损坏检测？

——使用万用表的通断档，检测电机各个绕组是否正常，一般的，若正常是可以检测到其同一个绕组为导通状态。(注意此方法不一定完全都可检查出异常，仅作为一个初步快速判别方法。有时亦会有，绕组检测正常，但电机依然损坏不运行的情况)5、PLC输出为24V，步进驱动器控制端口为5V输入。

——此种情况下，可以在PLC的输出IO到步进驱动器控制输入口之间，增加一个2K $\Omega$ ，2W的电阻，以限流保护控制IO不被损坏。步进电机是一种将电脉冲转化为角位移的执行机构。当步进驱动器接收到一个脉冲信号时就驱动步进电机按设定的方向转动一个固定的角度（称为“步距角”），其旋转以固定的角度运行。可以通过控制脉冲个数来控制角位移量以达到准确定位的目的；同时也可以通过控制脉冲频率来控制电机转动的速度和加速度而达到调速的目的。步进电机作为一种控制用的特种电机，因其没有积累误差（精度为）而广泛应用于各种开环控制。

## 1 定位原理及方案

### 1.1 步进电机加减速控制原理

步进电机驱动执行机构从一个位置向另一个位置移动时，要经历升速、恒速和减速过程。当步进电机的运行频率低于其本身起动频率时，可以用运行频率直接起动并以此频率运行，需要停止时，可从运行频率直接降到零速。当步进电机运行频率 $f_b > f_a$ （有载起动时的起动频率）时，若直接用 $f_b$ 频率起动会造成步进电机失步甚至堵转。同样在 $f_b$ 频率下突然停止时，由于惯性作用，步进电机会发生过冲，影响定位精度。如果非常缓慢的升降速，步进电机虽然不会产生失步和过冲现象，但影响了执行机构的工作效率。所以对步进电机加减速要保证在不失步和过冲前提下，用快的速度（或短的时间）移动到指定位置。

步进电机常用的升降频控制方法有2种：直线升降频（图1）和指数曲线升降频（图2）。指数曲线法具有较强的跟踪能力，但当速度变化较大时平衡性差。直线法平稳性好，适用于速度变化较大的快速定位方式。以恒定的加速度升降，规律简练，用软件实现比较简单，本文即采用此方法。

### 1.2 定位方案

要保证系统的定位精度，脉冲当量即步进电机转一个步距角所移动的距离不能太大，而且步进电机的升降速要缓慢，以防止产生失步或过冲现象。但这两个因素合在一起带来了一个突出问题：定位时间太长，影响执行机构的工作效率。因此要获得高的定位速度，同时又要保证定位精度，可以把整个定位过程划分为两个阶段：粗定位阶段和精定位阶段。粗定位阶段，采用较大的脉冲当量，如0.1mm/步或1mm/步，甚至更高。精定位阶段，为了保证定位精度，换用较小的脉冲当量，如mm/步。虽然脉冲当量变小，但由于精定位行程很短（可定为全行程的五分之一左右），并不会影响到定位速度。为了实现此目的，机械方面可通过采用不同变速机构实现。

工业机床控制在工业自动化控制中占有重要位置，定位钻孔是常用工步。设刀具或工作台欲从A点移至C点，已知AC=200mm，把AC划分为AB与BC两段，AB=196mm，BC=4mm，AB段为粗定位行程，采用0.1mm/步的脉冲当量依据直线升降频规律快速移动，BC段为精定位行程，采用mm/步的脉冲当量，以B点的低频恒速运动完成jingque定位。在粗定位结束进入精定位的同时，PLC自动实现变速机构的更换。