

国产机械臂报警过载维修，汇川伺服驱动器维修中心

产品名称	国产机械臂报警过载维修，汇川伺服驱动器维修中心
公司名称	郑州明川自动化设备有限公司
价格	.00/件
规格参数	
公司地址	郑州市金水区北环路116号中方园东区8号楼6单元一楼
联系电话	037155501720 13333864455

产品详情

以下该伺服的功能一览。各功能的详细内容请参照各章节的具体说明。

功能 内容 详细说明

模型自适应控制

实现了接近理想模型的高响应、稳定控制。因为是2自由度型模型自适应控制，所以可以单独设定对指令的响应和对外部干扰的响应。

此外，还可以将该功能设为无效。设为无效时，请参照7.4节。可用于软件版本B4

以上的伺服放大器。请通过MR Configurator2确认软件版本。

位置控制模式

该伺服作为位置控制模式使用。

3.2.1项

3.6.1项

4.2节

速度控制模式

该伺服作为速度控制模式使用。

3.2.2项

3.6.2项

4.3节

转矩控制模式

该伺服作为转矩控制模式使用。

3.2.3项

3.6.3项

4.4节

位置/速度控制切换模式 通过输入信号能够切换位置控制和速度控制。 3.6.4项

速度/转矩控制切换模式 通过输入信号能够切换速度控制和转矩控制。 3.6.5项

转矩/位置控制切换模式 通过输入信号能够切换转矩控制和位置控制。 3.6.6项

定位模式

在点位表方式以及程序方式的定位模式下使用MR-JE-_A伺服放大器。详细内容请

参照“MR-JE-_A伺服放大器技术资料集（定位模式篇）”。定位模式可在软件版

本B7以上的MR-JE-_A伺服放大器中使用。

MR-JE-_A伺服

放大器技术资

料集（定位模式

篇）

高分辨率编码器

MELSERVO-JE 系列对应的伺服电机的编码器使用的是131072 pulses/rev的高分辨

率编码器。

增益切换功能

切换旋转中和停止时的增益FF0C能够使用外部输入信号在运行中进行增益的切

换。

7.2节

gaoji振动抑制控制 抑制臂部前端的振动或者残留振动的功能。 7.1.5项

机械共振控制滤波器 通过降低特定频率的增益，从而抑制机械系统共振的滤波器功能（陷波滤波器）。
7.1.1项

轴共振控制滤波器

伺服电机轴加载负载时，由于伺服电机驱动时轴转动产生的共振，可能会发生高频率的机械振动。轴共振抑制滤波器是抑制该振动的滤波器。

7.1.3项

自适应性滤波器 检测出伺服放大器的机械共振后自动设定滤波器特性，抑制机械振动的功能。 7.1.2项

低通滤波器 伺服系统响应性过高时，会有抑制高频率共振的效果。 7.1.4项

机械分析器功能

安装有MR Configurator2的计算机与伺服放大器连接时，能够分析机械的频率特性。使用该功能时，需要MR Configurator2。

强力滤波器 因传输辊轴等负载惯量较大而不能提高响应性时，能够提高扰动响应。 [Pr.PE41]

微振动抑制控制 在伺服电机停止时，抑制 ± 1 脉冲信号的振动 [Pr.PB24]

电子齿轮 输入脉冲可以在1/10到4000倍的范围内进行设置。

[Pr.PA06]

[Pr.PA07]

S形曲线加减速时间常数 进行平稳加减速。 [Pr.PC03]

自动调整 即使施加在伺服电机轴上的负载变化，也能将伺服放大器的增益自动调整到最优。 6.3节

再生选件 发生的再生电力较大，伺服放大器的内置再生电阻器再生能力不足时使用。 11.2节

报警历史消除 消除报警历史。 [Pr.PC18]

输入信号选择 (软元件设定)

可以将ST1 (正转启动)，ST2 (反转启动)，SON (伺服ON) 等的输入功能定义到

CN1连接器的指定引脚上。

[Pr.PD03] ~

[Pr.PD20]

输出信号选择 (软元件设定) 可以将MBR (电磁制动互锁) 等的输出功能定义到CN1连接器的指定引脚上。

[Pr.PD24] ~

[Pr.PD28]

输出信号 (DO) 强制输出

与伺服的状态无关，可以强制ON/OFF输出信号。

能够与伺服状态无关强制开/关输出信号。用于输出信号的接线确认。

4.5.8项

指令脉冲选择 能够从3种类型中选择输入的指令脉冲串形态。 [Pr.PA13]

转矩限制 能够限制伺服电机的转矩。