

英威腾伺服驱动器开机报ER14-0代码维修

| | |
|------|-----------------------------------------------|
| 产品名称 | 英威腾伺服驱动器开机报ER14-0代码维修 |
| 公司名称 | 佛山市捷德宝科技有限公司 |
| 价格 | 500.00/台 |
| 规格参数 | 二十年技术:伺服驱动器维修 专业技术:英威腾驱动器维修 快速解决:ER13-0 |
| 公司地址 | 佛山市南海区狮山镇小塘长安路玉兰楼一楼1、2号铺(住所申报) |
| 联系电话 | 13169959558 13169959558 |

产品详情

英威腾伺服驱动器开机报ER14-0代码维修

在工业自动化领域，伺服驱动器是控制电机运动的关键设备，其性能稳定性对于生产线的连续运行至关重要。然而，在实际应用中，伺服驱动器可能会因为各种原因出现故障，影响生产效率和产品质量。本文将通过一个英威腾伺服驱动器维修案例，介绍故障的诊断与修复过程，以期为类似问题的解决提供参考。

一、故障现象某企业的一台英威腾伺服驱动器在运行过程中，突然出现电机无法启动的故障。经过初步检查，发现伺服驱动器显示屏上显示“驱动器过流”的报警信息。

二、故障诊断

1. 过流故障的常见原因过流故障通常是由于电机或驱动器内部的电流过大引起的。可能的原因包括电机绕组短路、驱动器功率管损坏、驱动器控制参数设置不当等。
2. 电机检查首先，我们对电机进行了检查。通过测量电机绕组的阻值，发现阻值在正常范围内，排除了电机绕组短路的可能性。
3. 驱动器检查接着，我们对伺服驱动器进行了检查。首先检查了驱动器的外观，没有发现明显的烧焦或损坏痕迹。然后，我们对驱动器的功率管进行了测试，发现其中一只功率管存在漏电现象，这可能是导致过流故障的原因。
4. 控制参数检查后，我们对伺服驱动器的控制参数进行了检查。通过对比正常工作的伺服驱动器参数，发现故障驱动器的加速时间和减速时间设置过短，可能导致电机在启动和停止时产生过大的冲击电流。

三、故障修复

1. 更换功率管针对功率管漏电的问题，我们更换了故障的功率管，并对其他功率管进行了检查，确保其工作正常。
2. 调整控制参数针对控制参数设置不当的问题，我们根据电机的实际情况，适当调整了加速时间和减速时间的参数，以减少电机在启动和停止时的冲击电流。

四、故障验证在修复完成后，我们对伺服驱动器进行了重新上电测试。通过调整控制参数和更换功率管，伺服驱动器成功地启动并运行了电机，显示屏上的报警信息也消失了。经过长时间的运行测试，伺服驱动器表现稳定，没有再出现过流故障。

五、总结与启示本案例中的英威腾伺服驱动器过流故障，主要是由于功率管漏电和控制参数设置不当导致的。通过更换功率管和调整控制参数，我们成功地修复了故障。这个案例提醒我们，在伺服驱动器的日常维护和故障排查中，应注意以下几点：

ER01-0 igbt功率模块输出故障，是否短路或接线错误。ER02-0 编码器断线故障ER02-1 编码器反馈有误差ER02-2 编码器奇偶校验错误ER02-3 编码器crc校验错误报警ER02-4

编码器帧（数据）错误ER02-5 编码器短帧（数据）错误ER02-6 编码器超时报警ER02-7 编码器-fpga超时报警ER02-8 使用编码时，编码器电池电压过低报警ER02-9
编码器电池欠压故障报警ER02-A 编码器温度过高ER02-B 编码器eeprom参数写入错误ER03-0
u相电流传感器错误ER03-1 v相电流传感器错误ER03-2 w相电流传感器错误ER04-0
系统上电无法通过自检，系统故障ER05-1 电机型号不存在故障，设置错误ER05-2
电机和驱动器设定不匹配ER05-3 软件限位设置故障，p0.35/p0.36参数ER05-4
回原点设置错误，参数p5.10ER05-5 点位控制行程出现故障ER07-0 制动单元故障ER08-0
模拟输入电压过压，查看模拟量速度指令报警ER08-1
模拟输入电压过压，查看模拟量转矩指令报警ER08-2
模拟输入电压过压，查看模拟量速度输入3报警ER09-0 eeprom读写故障ER09-1
eeprom校验故障ER10-0 控制主板上fpga硬件故障ER10-1 通讯卡故障ER10-2 对地短路故障ER10-3
外部输入检测故障ER10-4 紧急停机故障ER11-0 电机控制任务重复输入ER11-1
周期控制任务重复输入ER11-2 非法操作故障ER12-0 i/o数字控制输入端口重合ER12-2
脉冲输入过高，或脉冲读取电路故障ER13-0
直流电压（母线）过高，输入电压高或检测电路故障ER13-1
直流电压（母线）过低，输入电路过低或检测电路过低ER14-0 控制电源电压过低故障ER18-0
电机过载故障，负载重或输出桥臂缺相，或电机故障ER19-0 过速度ER20-0 速度偏差过大ER22-0
位置偏差过大ER22-1 混合控制偏差过大ER22-2 位置增量溢出故障，查参数ER22-3
can通讯数据超时ER23-0 驱动器过温报警ER24-0 pwk参数id地址错误ER24-1
pwk参数设置超出对应参数的范围ER24-2 pwk参数向只读参数进行写操作ER24-3
pzd参数配置id地址错误ER24-4 pzd参数配置未立即生效ER25-4 编码器偏置角度测试超时ER25-5
编码器偏置角度测试失败ER25-6 回原点越位故障ER25-7 惯量辨识出错ER26-0
主站读取sdo数据时没有收到应答信息ER26-1 sdo数据索引不存在，一般出现在调试阶段ER26-2
sdo数据子索引不存在ER26-3 sdo数据长度出错ER26-4 sdo数据写入时超出范围ER26-5
只读不能修改ER26-6 PDO数据长度超过64位ER26-7 PDO映射对象数据找不到ER26-8
pdo数据在操作状态修改ER26-9 pdo数据不允许映射ER26-A
同步信号过快，查看波特率是否正确ER26-B can通讯线断线或接受数据超过了128位ER26-C
can通讯线断线或发送数据超过了128位ER26-D 同步信号重复ER26-E 总线负载率过高ER26-F
sdo状态不正确

1. 定期检查伺服驱动器的外观和内部元件，及时发现并处理潜在的故障隐患。2. 在设置伺服驱动器的控制参数时，应根据电机的实际情况进行合理设置，避免产生过大的冲击电流。3. 在处理伺服驱动器故障时，应首先进行故障诊断和分析，找出故障的根本原因，然后有针对性地进行修复。

高明台达伺服控制器维修，北滘ABB伺服驱动器维修，伦教科比伺服控制器维修，狮山邦飞利伺服驱动器维修，丹灶富士伺服驱动器维修，佛山汇川伺服放大器维修，顺德ACS伺服驱动器维修、三水DEMAG伺服驱动器维修、南海LUST伺服驱动器维修、里水RELIANCEELECTRIC伺服维修、galil运动控制卡维修、西樵boschrexroth伺服维修、富士伺服驱动器维修、鲍米勒伺服维修、PARKER伺服维修、施耐德伺服维修、ct伺服维修、力士乐伺服维修、安川伺服驱动器维修、MOOG伺服驱动器维修、丹灶西威伺服

驱动器维修、容桂迈信伺服驱动器维修、Baumuller伺服维修、EMERSON伺服维修、Schneider伺服维修、yaskawa伺服维修、mitsubishi伺服维修、siemens伺服维修、Kollmorgen伺服维修、SANYO伺服维修、panasonic伺服维修、YOKOGAWA伺服维修、PACIFIC SCIENTIFIC伺服维修、FUJI伺服维修、库卡KUKA伺服维修、OSAI伺服驱动器维修、横河伺服驱动器维修、艾默生伺服维修、派克伺服维修、LENZE伺服维修、ELAU伺服维修、NORGREN伺服维修、BALDOR伺服维修、瑞恩伺服维修、RELIANCE伺服维修、API CONTROLS伺服维修、ABB伺服维修 三菱伺服驱动器维修、西门子伺服驱动器维修、AB罗克韦尔伺服驱动器维修、三洋伺服驱动器维修、松下伺服驱动、科尔摩根伺服驱动器维修、大良海德汉伺服驱动器维修、SEW伺服维修、器维修、B&R伺服驱动器维修、AMK伺服驱动器维修、太平洋伺服维修、NIKKI伺服驱动器维修、贝加莱伺服驱动器维修、大沥CTB伺服放大器维修、西樵MK伺服驱动器维修、

顺德区(陈村、均安、龙江、乐从、北滘杏坛、)。

禅城区：石湾街道、张槎街道、祖庙街道、南庄镇

通过本案例的分享，希望能为从事工业自动化领域的技术人员提供有益的参考和启示，帮助他们更好地解决伺服驱动器故障问题，提高生产效率和产品质量。