

广数 GS2050T-NP1 伺服驱动维修 上电面板不显示 过流

产品名称	广数 GS2050T-NP1 伺服驱动维修 上电面板不显示 过流
公司名称	昆山市玉山镇乐修自动化设备商行
价格	278.00/台
规格参数	伺服驱动维修中心:周期短 伺服驱动器维修:修复率高 伺服驱动器维修:昆山乐修
公司地址	昆山市新南中路567号恒龙机电五金城1幢B座723 、731、732室(7楼)
联系电话	0512-57018565 13776355230

产品详情

广数 GS2050T-NP1 伺服驱动维修 上电面板不显示 过流维修介绍--我们拥有发那科，西门子，三菱，松下，安川，台达，广数，迈信，科尔摩根，野力，SEW，力士乐，凯恩帝，三洋，富士，基恩士，等多套测试平台，为客户的维修质量打下Zui坚实的基础。市场上伺服驱动维修公司良莠不齐，很多都是刚出道的新手，维修质量差，没有测试平台，无法保证维修后机器的好坏，甚至有恶意搞坏客户机器的行为！如果你有类似的经历，请选择我们，价格低，速度快，维修质量高，为您的生产保驾护航！

GE系列伺服参数说明1、用户参数内容（密码315）序号名称功能、用于防止参数被误修改。一般情况下，需要设置参数时，先将本参数设置为所需密码，然后设置参数。调试完后，最后再将本参数设置为0，确保以后参数不会被误修改。密码、密码分级别，对应用户参数、系统参数和全部参数。、修改型号代码参数（PA1）必须使用型号代码密码，其他密码不能修改该参数。、用户密码为315。、型号代码密码为385。、对应同一系列不同功率级别的驱动器和电机。、不同的型号代码对应的参数缺省值不同，在使用恢复缺省参数功能时，必须保证本参数的正确性。当出现EEPROM报警（编号20），经修复后，必须重型号代码新设置本参数，然后再恢复缺省参数。否则导致驱动器不正常或损坏。、修改本参数时，先将密码PA0设置为385，才能修改本参数。、电机型号与代码对照表见本章4.3节。、可以查看软件版本号，但不能修改。软件版本、参数意义：bl.01意为增量式1.01版c3.01意为juedui式3.01版、选择驱动器上电后显示器的显示状态。0：显示电机转速；1：显示当前位置低5位；2：显示当前位置高5位；3：显示位置指令（指令脉冲积累量）低5位；4：显示位置指令（指令脉冲积累量）高5位；5：显示位置偏差低5位；6：显示位置偏差高5位；7：显示电机转矩；8：显示电机电流；初始显示9：显示直线速度；状态10：显示控制方式；11：显示位置指令脉冲频率；12：显示速度指令；13：显示转矩指令；14：显示一转中转子juedui位置；15：显示输入端子状态；16：显示输出端子状态；

17：显示编码器输入信号；18：显示运行状态；19：显示报警代码；20：显示散热器温度参数范围09999078024 055Hz2000Hz1ms1000ms1%500%1%500%21：显示功率板母线电压22：显示DSP软件更新日期23：显示FPGA版本24：保留。、通过此参数可设置驱动器的控制方式:0：位置控制方式；1：速度控制方式；2

：试运行控制方式；3：JOG控制方式；4：编码器调零方式。5：开环运行方式（用于测试电机及编码器）。、位置控制方式，位置指令数据由总线输入；控制方式、速度控制方式，速度指令由PA22参数选择。（详见选择PA22）、试运行控制方式，速度指令从键盘输入，用于测试驱动器和电机。、JOG控制方式，即点动方式，进入JOG操作后，按下键并保持，电机按JOG速度运行，松开按键，电机停转，保持零速；按下（键并保持，电机按JOG速度反向运行，松开按键，电机停转，保持零速。、编码器调零方式，用于电机出厂调整电机编码器零点。、juedui式版本无开环运行方式。、设定速度环调节器的比例增益。、设置值越大，增益越高，刚度越大，加减速时速度超速度比例调量越小，参数数值根据具体的伺服驱动系统型号和第一增益负载情况确定。一般情况下，负载惯量越大，设定值应适当减小。、在系统不产生振荡的条件下，尽量设定的较大。、设定速度环调节器的积分时间常数。速度积分、设置值越小，积分速度越快，刚度越大。参数数值根第一时间据具体的伺服驱动系统型号和负载情况确定。一般情常数况下，负载惯量越大，设定值越大。、在系统不产生振荡的条件下，尽量设定的较小。、用来限制电流指令频带，可以抑制转矩产生的共振（电机发出尖锐的振动噪声），使电流响应平稳；、如果电机发出尖锐的振动噪声，请减小本参数；转矩指令、数值越小，截止频率越低，滤波效果越明显，电机产滤波器生的噪音越小。如果负载惯量很大，可以适当减小设定值。数值太小，造成响应变慢，可能会引起不稳定。、数值越大，截止频率越高，响应加快。如果需要较高的机械刚性，可以适当增加设定值。、设定速度检测低通滤波器特性。、数值越小，截止频率越低，滤波效果越明显，电机产速度检测生的噪音越小。如果负载惯量很大，可以适当减小设8低通滤波定值。数值太小，造成响应变慢，速度波动增大，可器能会引起振荡。、数值越大，截止频率越高，速度反馈响应越快。如果需要较高的速度响应，可以适当增加设定值。、设定位置环调节器的比例增益。10、设置值越大，增益越高，刚度越大，相同频率指令脉位置比例冲条件下，位置滞后量越小。但数值太大可能会引起第一增益振荡或超调。、参数数值根据具体的伺服驱动系统型号和负载情况确定。、设定位置环的前馈增益。、设定为100时，表示在任何频率的指令脉冲下，位位置前馈置滞后量总是为0。增益、位置环的前馈增益增大，控制系统的高速响应特性提11000/s0100 #高，但会使系统的位置环不稳定，容易产生振荡。、除非需要很高响应特性，位置环的前馈增益通常为0。11位置前馈低通滤波器截止频率、设定位置环前馈量的低通滤波器截止频率。、本滤波器的作用是增加复合位置控制的稳定性。1Hz1200Hz12位置指令脉冲分频分子、设置位置指令脉冲的分倍频（电子齿轮）。、在位置控制方式下，通过对PA12,PA13参数的设置，可以很方便地与各种脉冲源相匹配，以达到用户理想的控制分辨率（即角度/脉冲）。、PG=NC4增量式；PG=NCjuedui式；P：输入指令的脉冲数；G：电子齿轮比；厂分频分子G=分频分母N：电机旋转圈数；C：光电编码器线数/转，V1.01=2500；而V3.01配17位juedui式码盘C=2i7=131072；、例配V1.01齿轮比计算：输入指令脉冲为6000时，伺服电机旋转1圈cNC41250045P60003则参数PA12设为5，PA13设为3。、配V3.01对式齿轮比计算：输入指令脉冲为6000时，伺服电机旋转1圈小NC1x1310728192P600037513276713位置指令脉冲分频分母、见参数PA1213276715位置指令脉冲方向取反、设置为0：正常;1：位置指令脉冲方向反向。0116定位完成范围、设定位置控制下定位完成脉冲范围。、

昆山乐修自动化/南京乐修电子科技维修公司是一家专业工控和数控自动化维修服务公司。维修不限制品牌型号，硬件问题我们都是可以维修解决处理。我公司现有昆山,常州,南京三个维修中心，方便选择。

本参数提供了位置控制方式下驱动器判断是否完成定位的依据。当位置偏差计数器内的剩余脉冲数小于或等于本参数设定值时，驱动单元认为定位已完成，定位完成信号置位，否则OFF。030000脉冲 位置超差检测范围位置超差错误无效位置指令平滑滤波器驱动禁止输入无效JOG运行速度内外速度指令选择最高速度限制内部速度1内部速度2内部速度3内部速度4到达速度、在位置控制方式时，输出定位完成信号，在其它控制方式时，输出速度达到信号。、设置位置超差报警检测范围。、在位置控制方式下，当位置偏差计数器的计数值超过本参数值时，伺服驱动器给出位置超差报警。、设置为0位置超差报警检测有效；1：位置超差报警检测无效，停止检测位置超差错误。030000X100脉冲01、对指令脉冲进行平滑滤波，具有指数形式的加减速，数值表示时间常数；、滤波器不会丢失输入脉冲，但会出现指令延迟现象；、此滤波器用于上位控制器无加减速功能；电子齿轮分倍频较大（10）；指令频率较低；电机运行时出现步进跳跃、不平稳现象。、当设置为0时，滤波器不起作用。设置为0：CCW、CW输入禁止有效。当CCW驱动禁止位（FSTP）ON时，CCW驱动允许；当CCW驱动禁止位（FSTP）OFF时，CCW方向转矩保持为0；CW同理。如果CCW、CW驱动禁止都OFF，则会产生驱动禁止输入错误报警。1：取消CCW、CW输入禁止。不管CCW、CW驱动禁止开关状态如何，CCW、CW驱动都允许。同时，如果CCW、

CW驱动禁止都OFF，也不会产生驱动禁止输入错误报警。设置JOG操作的运行速度。、设置为0时，速度指令为总线输入；、设置为1时，速度指令取内部速度1；、设置为2时，速度指令取内部速度2；、设置为3时，速度指令取内部速度3；、设置为4时，速度指令取内部速度4；、设置伺服电机的最高限速。、与旋转方向无关。、若设置值超过额定转速，则实际最高限速为额定转速。、设置内部速度1、见PA22、设置内部速度2、见PA22、设置内部速度3、见PA22、设置内部速度4、见PA22、设置到达速度。、在非位置控制方式下，如果电机速度超过本设定值，则速度到达置位，否则OFF。

在位置控制方式下，不用此参数。、与旋转方向无关。、比较器具有迟滞特性。030000 x0.1 (ms) 01-3000r/min3000r/min040r/min8000r/min-3000r/min3000r/min-3000r/min3000r/min-3000r/min3000r/min00r/min0ms3000r/min171819202122232425262728 29抱闸释放信号延时输出时间、驱动单元使能 (SON为ON) 时，抱闸释放信号将按照该参数值设定的延时时间延时输出，确保抱闸电机得电励磁后，再松开抱闸装置，工作台不会下掉。、该参数不能设置的太长，否则SON为ON后，立即执行运行指令时，会由于电机抱闸延时释放，电机不能跟随指令运动，严重的会产生位置超差报警。因此该参数以工作台不下掉为准，尽量设定较小值。0ms1000ms30直线速度换算分子、用于显示系统的直线运行速度皆压、古桔士加、古鮎/、直线速度换算分子、直线速度-电机速度 (加n) 直线速度换算分母、直线速度小数点的位置由参数PA32决定。0表示无小数点，1表示小数点在十位，2表示小数点在百位，依此类推。、例伺服电机驱动10mm滚珠丝杆，则设置直线速度换算分子为10,直线速度换算分母为1,直线速度小数点位置为3。在显示器上可显示直线速度，单位是m/min，当电机速度为500r/min时，显示直线速度5.000m/min。13276731直线速度换算分母、见参数PA30。13276732直线速度小数点位置、见参数PA30。0533抱闸停机延时时间、针对有抱闸装置的电机，当系统撤消使能信号时，驱动单元继续对电机激励一段时间，确保电机抱闸装置完全抱紧电机转子，才断开电机励磁状态。、延时时间=设置数值*1ms。0-2000(ms)34内部CCW转矩限制、设置伺服电机CCW方向的内部转矩限制值。、设置值是额定转矩的百分比，例如设定为额定转矩的2倍，则设置值为200。、任何时候，这个限制都有效。、如果设置值超过系统允许的最大过载能力，则实际转矩限制为系统允许的最大过载能力。0-300%35内部CW转矩限制、设置伺服电机CW方向的内部转矩限制值。、设置值是额定转矩的百分比，例如设定为额定转矩的2倍，则设置值为-200。、任何时候，这个限制都有效。、如果设置值超过系统允许的最大过载能力，则实际转矩限制为系统允许的最大过载能力。-3000%36外部CCW转矩限制、设置伺服电机CCW方向的外部转矩限制值。、设置值是额定转矩的百分比，例如设定为额定转矩的1倍，则设置值为100。仅在CCW转矩限制输入位置1有效时，这个限制才有效。当限制有效时，实际转矩限制为系统允许的最大过载能力、内部CCW转矩限制、外部CCW转矩限制三者中的最小值。0300%37383940414243444546474849505152外部CW转矩限制速度试运行、JOG运行转矩限制位置方式报警减速度加速时间常数减速时间常数返回参考点方向反向间隙补偿值反向间隙补偿加减速度时间反向间隙补偿使能伺服参数优化使能刚性等级参数伺服优化系数1伺服优化系数2伺服数据采集选择保留保留设置伺服电机CW方向的外部转矩限制值。设置值是额定转矩的百分比，例如设定为额定转矩的1倍，则设置值为100。仅在CW转矩限制输入位置1有效时，这个限制才有效。当限制有效时，实际转矩限制为系统允许的最大过载能力、内部CW转矩限制、外部CW转矩限制三者中的juedui值的最小值。设置在速度试运行、JOG运行方式下的转矩限制值。与旋转方向无关，双向有效。设置值是额定转矩的百分比，例如设定为额定转矩的1倍，则设置值为100。内外部转矩限制仍然有效。位置方式报警减速度，增量式默认值为20，juedui式默认值为2设置值是表示电机从01000r/min的加速时间。加减速度特性是线性的。仅用于速度控制方式，位置控制方式无效；如果驱动器与外部位置环组合使用，此参数应设置为0。设置值是表示电机从10000r/min的减速时间。加减速度特性是线性的。仅用于速度控制方式，位置控制方式无效；如果驱动器与外部位置环组合使用，此参数应设置为0。存储机床上次运行方向，用于juedui式上电初始的反向间隙正确补偿；机床反向运动时的间隙值补偿时间越短，间隙补偿越快，最小设置值为1ms；0：无效；1有效；0：无效；1有效；该参数在配套系统使用参数优化功能时由系统下发，用户不能修改，在机床上使用；为提高参数调试速度而设置，由配套总线系统使用，不能在伺服上进行设置；为提升在机床上的伺服响应速度而设置，由配套总线系统使用，不能在伺服上进行设置；为提升在机床上的伺服响应速度而设置，由配套总线系统使用，不能在伺服上进行设置；-3000%0300%01001ms10000ms1ms10000ms01um*200us010109-3276732767-327673276703为解决机床实际加工问题而设置，由配套总线系统使用53停止震荡抑制功能选择0：屏蔽该功能；1：有待验证；2：停止增益衰减注：在需使用该功能时，目前可选择将该参数设置为2。0254停止判断脉冲设置的软件认为当前已经停止的最大位置脉冲，当选用停止增益衰减功能时，此参数可设置为10 (juedui式)，增量式可设置为2；03276755第二位置

比例增益同9号，用于钻攻及快速定位1100056第二速度比例增益同5号，用于钻攻及快速定位5200057第二速度积分时间常数同6号，用于钻攻及快速定位11000 参数范围1500110000XO.lms050010040011200Hz03000r/min1040013276711000008000r/min08000r/min序号55-5960616263646566717273742系统参数（密码：510）名称功能预留电流比1.设定电流环调节器的比例增益。例增益2.设置值越大，增益越高，电流跟踪误差越小。但增益太高，会产生噪声或振荡。3.仅于伺服驱动器和电机有关，与负载无关。4.在系统不产生振荡的条件下，尽量设定的较大。电流积1.设定电流环调节器的积分时间常数。分时间2.设置值越小，积分速度越快，电流跟踪误差越小。但积常数分时间太小，会产生噪声或振荡。3.仅于伺服驱动器和电机有关，与负载无关。一般情况下，电机的电磁时间常数越大，积分时间常数越大。4.在系统不产生振荡的条件下，尽量设定的较小。电流积1.设定电流环PI调节器的积分分离点。分分离2.采用带积分分离的PI调节器能减小电流超调。点3.数值是额定电流的百分比。4.当电流误差超过本设置值，电流调节器由PI调节器变成P调节器。电流比1.设定变电流比例增益的变化率。例增益2.在大电流误差情况下，适当提高电流比例增益，能提高变化率电流响应速度。3.本参数通常设定为100。电流指1.设定电流指令低通滤波器截止频率。令低通2.用来限制电流指令频带，避免电流冲击和振荡，使电流滤波器响应平稳。截止频率速度积1.设定速度环PI调节器的积分分离点。分分离2.采用带积分分离的PI调节器能减小速度超调。点3.当速度误差超过本设置值，速度调节器由PI调节器变成P调节器。速度积1.设定速度积分分离后的速度比例增益变化率。分分离2.本参数通常设定为100。后的速度比例增益变化率电机转1.配套伺服电机转子转动惯量。子惯量2.厂家设置，不要修改。电机额1.配套伺服电机的额定转矩。定转矩2.厂家设置，不要修改。电机额1.配套伺服电机的额定速度。定转速2.厂家设置，不要修改。超速报1.设置超速报警的检测速度。75767778798182838485868788警的检2.如果伺服电机失控，速度超过本设置值，则产生超速报测速度警。额定转1.设定产生额定转矩对应的内部电流数值。11000矩数值2.不同功率等级的伺服驱动器和电机，参数值不同。3.厂家设置，不要修改。系统允1.设定系统允许的最大过载倍数。0300%许的最2.设置值是额定转矩的百分比。大过载3.厂家设置，不要修改。能力过载转1.设定过载保护的转矩值。0300%矩起始2.设置值是额定转矩的百分比。检测点3.厂家设置，不要修改。过载特1.设置值是最大过载倍率，与77、79号参数一起实现双0300%征点的曲线特性过载报警。转矩2.厂家设置，不要修改。最大过1.设定双曲线过载报警时间。030000载时间2.最大过载时间随电机不同而不同。X10mS最大速3.厂家设置，不要修改。

1.最大速度放大器连续饱和时间。030000度放大2.伺服驱动器内部速度调节器连续饱和时间超过本设置*10mS器饱和值，产生速度放大器饱和报警。时间3.防止由于机械卡死或其他原因，造成速度放大器连续饱和报警减和，使驱动器损坏。4.厂家设置，不要修改。默认减速30ms再去抱闸，以保护失电制动器030000速时间*100uS速度增1.速度增益当量。130000益当量2速度比例增益（参数No.5）单位（Hz）的准确。位置前2.功率等级的伺服驱动器和电机，参数值不同。4厂家设置，不要修改。1.位置前馈增益当量。11000馈增益2位置前馈增益（参数No.10）单位的准确。即设定位置当量3.增益为100时，在任何频率的指令脉冲下，位置滞键盘上后量总是为0。4厂家设置，不要修改。1.定键盘上下键初始重复周期。2200下键重2.置值越小，上下键重复速率越快。复周期3.保持上下键时间越长，重复速率越快，便于调整参数。电流检1.设定电流传感器检测电流的比例系数。132767测系数2.厂家设置，不要修改。非运行1.设置为：01状态下：在非运行状态下（电机无激励），位置偏差、当前位位置偏置、指令脉冲积累清零。差清零1：在非运行状态下（电机无激励），位置偏差、当前位无效置、指令脉冲积累不清零，继续计数。试运行1.设置为：01受输入0：所有控制方式都受输入端子伺服使能、CCW驱动端子控禁止和CW驱动禁止端子控制。制无效1：在试运行、JOG运行、编码器调零控制方式下，不 899091929394959697989910受输入端子伺服使能、CCW驱动禁止和CW驱动禁止编码器端子控制，并认为它们都有效(ON)。在这种模式下，用户可以不用连接CN1接口，就能通过键盘操作伺服电机运行。1.设置编码器每转线数。110000线线数2.本系统采用2500线/转复合编码器。转编码器系统内部含有4倍频电路，所以每转脉冲数等于编码器每转线数的4倍。厂家设置，不要修改。1.设置编码器零点偏移量。04999脉冲零点偏移量2表示电机U相轴线与编码器Z相脉冲的偏移量。3.厂家设置，不要修改。编码器1.设置编码器调零时的电流。0100%调零时2设置值是额定电流的百分比。的电流3.设置值不宜过大，以免驱动器和电机过热。电机热4厂家设置，不要修改。1.设置电机热过载的转矩起始检测点10300%过载的2.设置值是额定转矩的百分比转矩起3.当电机转矩低于起始点检测时，系统内部的电子热继始检测电器不工作，即不检测电机过热过载，当电机高于起始点八、点检测时，系统内部的电子热继电器开始工作，当电子电机热热继电器超过阈值，则产生热过载报警，当电机过载倍数越大时，报警形成时间越短，阈值由电机热特性决定。电机热过载报警表示电机过热4电机热过载采用2t方式检测5.厂家设置，不要修改1见参数No.9410300%时间常2本参数必须大于参数No.92数对

应的转矩电机热1设置电机热时间常数0-10000S时间常2本参数值指电机转矩等于参数No.93的条件下，电机数热值不超过规定的最大值电机极3随电机种类不同而不同4厂家设定，不要修改1设置电机极对数1255对数2不同厂家不同系列的电机极对数可能不同开环运3.厂家设置，不要修改1设置开环运行电流0100%行电流2设置值是额定电流的百分比开环运3设置值不宜过大，以电机能运转为准，以免驱动器和电机过热4厂家设置，不要修改1设置开环运行转速03000r/min行转速2设置值不宜过大，以电机能运转并辨别方向为转SON强3厂家设置，不要修改1设置为0时，SON由IO口输入信号决定，设置为1时，01制使能SON将强制为0N(与IO口输入无关)模块最1当前配套伺服功率板IPM模块的最大容量；01000大容量2厂家设置，不要修改开发参数(密码：521) 112交流过0：不检测交流过压报警；032767压报警控制当该值设置越大时，该报警的检测滤波时间越长，默认值为10000,50ms。注：V1.05/V3.05版本及以上有效113缺相报警检测0：不检测缺相报警。1：检测缺相报警。默认101114低温报警检测温度低温报警检测阈值,默认-20。-2000115高温报警检测温度高温报警检测阈值,默认80。0200116主电路欠压故障检测方式0：不检欠压报警。1：检测欠压报警。默认101117主电路欠压运行允许0：不允许运行1：允许运行默认001118能耗制动时间长