

西门子电机启动后不一会报警F31115(半小时解决好)

产品名称	西门子电机启动后不一会报警F31115(半小时解决好)
公司名称	上海涌迪工业自动化有限公司
价格	.00/件
规格参数	
公司地址	上海市青浦区新府中路1536弄6号612
联系电话	18321155129 18721658859

产品详情

西门子电机启动后不一会报警F31115(半小时解决好)，西门子数控机床840D系统报警26100，是驱动器故障吗？一台数控车床使用的是840D系统，现在频繁报警26100，复位后变成25201，报警26100内容为：轴Z1驱动器活动标记2丢失，报警25210内容为：轴Z1伺服故障。重新启动机床后，回零、点动Z轴都没有问题；用MDI方式试验：使用G0正负方向运行没有问题；使用G1向Z负方向运行，再用G0向Z正方向运行出现上述报警，Z轴驱动器上一红灯亮，旁边标注的是X35.请问各位大侠是不是Z轴驱动器有问题，如何修复，诊断手册中提到的“活动标记”是什么意思？应该是驱动有问题,可以重新配置一下Z轴的驱动,或者有备份回装一下系统,如果还有问题就需要检查一下硬件连接了.300500、501就是驱动模块、三项对地短路，

西门子数控系统伺服电机出现报警230897,802D数控系统231897报警，802D加工中心报警201482和201481，西门子802DSL数控机床201315报警，828D系统显示报警207862维修，驱动板亮红灯无法清除，西门子802D数控系统报警025201维修，西门子802D数控龙门铣207016维修，西门子802D加工中心231897维修，西门子802D镗床加工中心231885报警维修，西门子802D系统报警025000维修，西门子802D报警代码026106故障，西门子802D数控系统231115驱动编码器故障，828D数控系统021612轴SP电机通道问题，25201主轴伺服故障，025000主动编码器硬件错误，700016驱动器未就绪，西门子828D立车报231150维修，西门子840D主轴电动机下就报231100维修，840D镗床系统开机出现231116报警，802D车床报231125编码器故障，西门子828D加工中心报231101编码器零标记故障，西门子840D磨床报231135编码器更换修复，西门子1PH8主轴电机报231129解决方法，西门子802D加工系统201303报警维修，西门子S120伺服驱动器报警F30851功率单元故障，西门子840D报故障400552维修，西门子840D报警700003故障，西门子802D数控系统231116报警维修，西门子828D数控系统偶尔报警026106代码，840D显示故障231120维修，802D数控镗床207016故障维修，西门子802D车床加工中心25201伺服故障，西门子802D铣床207900代码维修，西门子840D系统120022故障维修，700301报警，802D龙门系统026106编码器故障，802D钻床加工系统231115，25000编码器故障，21614到达硬件限位开关报警，S120报F1910故障，德玛吉报27024故障，700360故障，700554故障维修，西门子840D镗床加工中心25040故障，700121故障，700525代码，700526故障，840D铣床显示故障120120，300505故障，300504故障，300508故障，300507故障，25201故障，

西门子840d系统报警27001,27023,27024，这是Z3轴的报警，报警是什么原因。报警号27001显示驱动轴实际位置信号值和通道位置监控值之间存在的差异（MD1305~MD1363）超出监控公差值（MD36905~MD3

6963) 的范围, 对于这种报警, 只要设定的机床数据没有被改动, 一般来说通过冷启动复位仍无法解决就应该考虑硬件损坏的可能。但是, 这个报警号涉及的硬件较多, 几乎涵盖整个控制回路, 因此可以同时结合其他的报警号来分析处理。

报警号27001出现后重启系统, 如果随即出现27023, 27024报警即可断定存在硬件故障, 伺服系统控制下的电机处于静止状态的时候, 我们肉眼看到的是一动不动的, 然而实际上“静止”的电机是不断的运动着的。原理如下, 伺服系统驱动的动力电流流过电动机绕组而形成力矩, 这个力矩使电动机有一个旋转的趋势并产生一个微小的动作, 此时位置反馈系统检测到这个动作, 经过系统运算后发出一个反向的动作信号以补偿这个微动过程, 这样就会产生一个与先前相反的运动趋势……如此反复微动着的电动机在人们的感知下就是一个有着强劲输出力矩的静止的电动机, 而要保持系统要求的静止状态, 系统设计师要为此微动设定一个范围, 这个范围就是电动机“静”与“动”的分水岭, 也就是27023, 27024报警号得以触发的“安全静止公差”, 一旦超差, 即触发报警。