

博世力士乐伺服电机维修 广东 惠州 珠海 佛山

产品名称	博世力士乐伺服电机维修 广东 惠州 珠海 佛山
公司名称	东莞市景顺机电设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	品牌:力士乐 型号:RE 产地:德国
公司地址	东莞市长安镇上沙社区荣基路18号
联系电话	13434598434 13434598434

产品详情

博世力士乐伺服电机维修 广东 惠州 珠海 佛山。

力士乐伺服电机经常会报警。检查他的负载电流是否超过伺服参数以及电机额定电流。先排除机械润滑问题。再来诊断调节伺服过电流的问题。力士乐伺服电机维修中心因为新机床时是正常的不考虑伺服选择的问题。因为润滑不好，特别在定位时会出现微量不到位现象，这时位控命令使伺服控制器增加功率使之纠正定位的控制以致超过伺服设置的参数电流，出现过流报警。

锻造车间里有一台辊锻机，龙门式的，有三个伺服电机驱动机械臂，横向、纵向、夹爪旋转，用的触摸屏+S7300，S7300通过DP与三台伺服电机通讯来控制

用了五年了，一直以来偶尔会出现这个问题：机械臂在运动时，有时候静止不动时，就会报警过电流，尤其是第一道辊锻完毕，然后准备横向移动到第二道时，横向伺服经常会报警。

伺服反馈用的是旋转变压器

请问这个是什么问题？现场用石墨乳做脱模剂，粉尘很大，跟这个有没有关系？？

1、伺服电机高速旋转时出现电机偏差计数器溢出错误，如何处理？

高速旋转时发生电机偏差计数器溢出错误；

对策：

检查电机动力电缆和编码器电缆的配线是否正确，电缆是否有破损。

输入较长指令脉冲时发生电机偏差计数器溢出错误；

a.增益设置太大，重新手动调整增益或使用自动调整增益功能；

b.延长加减速时间；

c.负载过重，需要重新选定更大容量的电机或减轻负载，加装减速机等传动机构提高负荷能力。

运行过程中发生电机偏差计数器溢出错误。

a.增大偏差计数器溢出水平设定值；

b.减慢旋转速度；

c.延长加减速时间；

d.负载过重，需要重新选定更大容量的电机或减轻负载，加装减速机等传动机构提高负载能力。

2、伺服电机在有脉冲输出时不运转，如何处理？

监视控制器的脉冲输出当前值以及脉冲输出灯是否闪烁，确认指令脉冲已经执行并已经正常输出脉冲；

检查控制器到驱动器的控制电缆，动力电缆，编码器电缆是否配线错误，破损或者接触不良；

检查带制动器的伺服电机其制动器是否已经打开；

监视伺服驱动器的面板确认脉冲指令是否输入；

Run运行指令正常；

控制模式务必选择位置控制模式；

伺服驱动器设置的输入脉冲类型和指令脉冲的设置是否一致；

确保正转侧驱动禁止，反转侧驱动禁止信号以及偏差计数器复位信号没有被输入，脱开负载并且空载运行正常，检查机械系统。

3、伺服电机没有带负载报过载，如何处理？

如果是伺服Run(运行)信号一接入并且没有发脉冲的情况下发生：

- a.检查伺服电机动力电缆配线，检查是否有接触不良或电缆破损；
- b.如果是带制动器的伺服电机则务必将制动器打开；
- c.速度回路增益是否设置过大；
- d.速度回路的积分时间常数是否设置过小。

如果伺服只是在运行过程中发生：

- a.位置回路增益是否设置过大；
- b.定位完成幅值是否设置过小；
- c.检查伺服电机轴上没有堵转，并重新调整机械。

4、伺服电机运行时出现异常声音或抖动现象，如何处理？

伺服配线：

- a.使用标准动力电缆，编码器电缆，控制电缆，电缆有无破损；
- b.检查控制线附近是否存在干扰源，是否与附近的大电流动力电缆互相平行或相隔太近；
- c.检查接地端子电位是否有发生变动，切实保证接地良好。

伺服参数：

- a.伺服增益设置太大，建议用手动或自动方式重新调整伺服参数；
- b.确认速度反馈滤波器时间常数的设置，初始值为0，可尝试增大设置值；
- c.电子齿轮比设置太大，建议恢复到出厂设置；
- d.伺服系统和机械系统的共振，尝试调整陷波滤波器频率以及幅值。

机械系统：

- a.连接电机轴和设备系统的联轴器发生偏移，安装螺钉未拧紧；

b. 滑轮或齿轮的咬合不良也会导致负载转矩变动，尝试空载运行，如果空载运行时正常则检查机械系统的结合部分是否有异常；

c. 确认负载惯量，力矩以及转速是否过大，尝试空载运行，如果空载运行正常，则减轻负载或更换更大容量的驱动器和电机。

5、 伺服电机做位置控制定位不准，如何处理？

首先确认控制器实际发出的脉冲当前值是否和预想的一致，如不一致则检查并修正程序；

监视伺服驱动器接收到的脉冲指令个数是否和控制器发出的一致，如不一致则检查控制线电缆；

检查伺服指令脉冲模式的设置是否和控制器设置得一致，如CW/CCW还是脉冲+方向；

伺服增益设置太大，尝试重新用手动或自动方式调整伺服增益；

伺服电机在进行往复运动时易产生累积误差，建议在工艺允许的条件下设置一个机械原点信号，在误差超出允许范围之前进行原点搜索操作；

机械系统本身精度不高或传动机构有异常(如伺服电机和设备系统间的联轴器部发生偏移等)。

6、 伺服电机做位置控制运行报超速故障，如何处理？

伺服Run信号一接入就发生；

检查伺服电机动力电缆和编码器电缆的配线是否正确，有无破损。

输入脉冲指令后在高速运行时发生：

a. 控制器输出的脉冲频率过大，修改程序调整脉冲输出的频率；

b. 电子齿轮比设置过大；

c. 伺服增益设置太大，尝试重新用手动或自动方式调整伺服增益。

以上所述，是博世力士乐伺服相关应用维修的内容，东莞罗克自动化就是你身边专业的博世力士乐伺服维修和顾问，欢迎了解实用博世力士乐伺服维修故障排查技巧等其他博世力士乐伺服维修经验