

安川 YASKAWA伺服驱动器维修

产品名称	安川 YASKAWA伺服驱动器维修
公司名称	常州凌肯自动化科技有限公司
价格	.00/个
规格参数	凌肯自动化:工控维修专家 凌肯自动化:技术精湛 凌肯自动化:收费合理
公司地址	江苏省常州市武进区力达工业园4楼
联系电话	13961122002

产品详情

常见伺服驱动器故障报价和维修方法。在国内很多论坛，伺服系列详细资料都免费下载，所以很多重大型且有自己的技术人员，都能够解决一般性伺服驱动器的维修工作，而笔者有幸整理了一些伺服驱动器的故障报价说明和处理方法。如有不正确的地方，望指正。伺服驱动器维修及故障解决办法数字式交流伺服系统，试机时一上电，电机就振动并有很大的噪声，然后驱动器出现16号报警，该怎么解决?这种现象一般是由于驱动器的增益设置过高，产生了自激震荡。请调整参数2，适当降低系统增益。交流伺服驱动器上电就出现22号报警，22号报警是编码器故障报警，A.编码器接线有问题：断线、短路、接错等等，B.伺服电机上的编码器有问题：错位、损坏等。

请送修。伺服电机在很低的速度运行时，时快时慢，象爬行一样，伺服电机出现低速爬行现象一般是由于系统增益太低引起的，请调整参数2，适当调整系统增益，或运行驱动器自动增益调整功能。交流伺服系统在位置控制方式下，控制系统输出的是脉冲和方向信号，但不管是正转指令还是反转指令，电机只朝一个方向转，交流伺服系统在位置控制方式下，可以接收三种控制信脉冲/方向、正/反脉冲、A/B正交脉冲。驱动器的出厂设置为A/B正交脉冲(No42为0)，请将No42改为3(脉冲/方向信号)。交流伺服系统的使用中，能否用伺服-ON作为控制电机脱机的信号，尽管在SRV-ON信号断开时电机能够脱机(处于自由状态)。

但不要用它来启动或停止电机，频繁使用它开关电机可能会损坏驱动器。如果需要实现脱机功能时，可以采用控制方式的切换来实现：假设伺服系统需要位置控制，可以将控制方式选择参数No02设置为4，即第一方式为位置控制，第二方式为转矩控制。然后用C-MODE来切换控制方式：在进行位置控制时，使信号C-MODE打开，使驱动器工作在第一方式(即位置控制)下;在需要脱机时，使信号C-MODE闭合，使驱动器工作在第二方式(即转矩控制)下，由于转矩指令输入TRQR未接线，因此电机输出转矩为零，从而实现脱机。在我们开发的数控铣床中使用的交流伺服工作在模拟控制方式下，位置信号由驱动器的脉

冲输出反馈到计算机处理，在装机后调试时。

发出运动指令，电机就飞车，这种现象是由于驱动器脉冲输出反馈到计算机的A/B正交信号相序错误、形成正反馈而造成，B.将驱动器脉冲输出信号的A+和A-(或者B+和B-)对调，C.修改驱动器参数No45，改变其脉冲输出信号的相序。在我们研制的一台检测设备中，发现交流伺服系统对我们的检测装置有一些干扰，由于交流伺服驱动器采用了逆变器原理，所以它在控制、检测系统中是一个较为突出的干扰源，为了减弱或消除伺服驱动器对其它电子设备的干扰，C.所有控制信号和检测信号线使用屏蔽线。干扰问题在电子技术中是一个很棘手的难题，没有固定的方法可以完全有效地排除它，通常凭经验和试验来寻找抗干扰的措施。伺服电机驱动器接收电机编码器的反馈信号。