

多摩川伺服电机维修 昆明 多摩川伺服电机扭矩不够

产品名称	多摩川伺服电机维修 昆明 多摩川伺服电机扭矩不够
公司名称	东莞市景顺机电设备有限公司
价格	100.00/台
规格参数	品牌:多摩川 型号:TAMAKAWA 品牌2:东莞
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

CT伺服电机维修,多摩川伺服电机维修 昆明 多摩川伺服电机扭矩不够 (2) 用示波器观察编码器的U相信号和Z信号, 2、直流伺服电机的控制方式主要有两种, 同时选高电子齿轮比, 太平洋伺服电机维修电机运行中有异响且不连续, 一分钟十转所有伺服都可以实现。东莞景顺机电莫工(任何故障任何品牌都能修) 134包345修984好34真实可靠,

三菱PLC控制多摩川伺服电机的问题"

一、按照伺服电机驱动器说明书上的"位置控制模式控制信号接线图"连接导线3(PULS1), 4(PULS2)为脉冲信号端子, PULS1连接直流电源正极(24V电源需串连2K左右的电阻),PULS2连接控制器(如PLC的输出端子)。5(SIGN1), 6(SIGN2)为控制方向信号端子, SIGN1连接直流电源正极(24V电源需串连2K左右的电阻),SIGN2连接控制器(如PLC的输出端子)。当此端子接收信号变化时, 伺服电机的运转方向改变。实际运转方向由伺服电机驱动器的P41, P42这两个参数控制。7(com+)与外接24V直流电源的正极相连。29(SRV-0 N),伺服使能信号, 此端子与外接24V直流电源的负极相连, 则伺服电机进入使能状态, 通俗地讲就是伺服电机已经准备好, 接收脉冲即可以运转。上面所述的六根线连接完毕(电源、编码器、电机线当然不能忘), 伺服电机即可根据控制器发出的脉冲与方向信号运转。其他的信号端子, 如伺服报警、偏差计数清零、定位完成等可根据您的要求接入控制器。构成更完善的控制系统。

二、设置伺服电机驱动器的参数 1、Pr02----控制模式选择, 设定Pr02参数为0或是3或是4。3与4的区别在于当32(C-MODE)端子为短路时, 控制模式相应变为速度模式或是转矩模式, 而设为0, 则只为位置控制模式。如果您只要求位置控制的话, Pr02设定为0或是3或是4是一样的。 2、Pr10, Pr11,Pr12----增益与积分调整, 在运行中根据伺服电机的运行情况相应调整,达到伺服电机运行平稳。当然其他的参数也需要调整(Pr13, Pr14,Pr15,Pr16, Pr20也是很重要的参数), 在您不太熟悉前只调整这三个参数也可以满足基本的要求。 3、Pr40----指令脉冲输入选择, 默认为光耦输入(设为0)即可。也就是选择3(PULS1), 4(PULS2), 5(SIGN1), 6(SIGN2)这四个端子输入脉冲与方向信号。 4、Pr41, Pr42----简单地说就是控制伺服电机运转方向。Pr41设为0时, Pr42设为3,则5(SIGN1), 6(SIGN2)导通时为正方向(CCW), 反之为反方向(CW)。Pr41设为1时, Pr42设为3,则5(SIGN1), 6(SIGN2)断开时为正方向(CCW), 反之为反方向(CW)。(正、反方向是相对的, 看您如何定义了, 正确的说法应该为CCW, CW)。 5、Pr46,Pr

4A,Pr4B----电子齿轮比设定。此为重要参数，其作用就是控制电机的运转速度与控制器发送一个脉冲时电机的行走长度。其公式为： $\text{伺服电机每转一圈所需的脉冲数} = \text{编码器分辨率} \times \text{Pr4B} / (\text{Pr46} \times 2^{\text{Pr4A}})$ 伺服电机所配编码器如果为:2500p/r
5线制增量式编码器，则编码器分辨率为10000p/r 如您连接伺服电机轴的丝杆间距为20mm，您要做到控制器发送一个脉冲伺服电机行走长度为一个丝(0.01mm)。计算得知：伺服电机转一圈需要2000个脉冲。(每转一圈所需脉冲确定了，脉冲频率与伺服电机的速度的关系也就确定了)
三个参数可以设定为：Pr4A=0，Pr46=10000，Pr4B=2000，约分一下则为：Pr4A=0，Pr46=100，Pr4B=20。
从上面的叙述可知:设定Pr46,Pr4A,Pr4B这三个参数是根据我们控制器所能发送的最大脉冲频率与工艺所要求的精度。在控制器的最大发送脉冲频率确定后，工艺精度要求越高，则伺服电机能达到的最大速度越低。"

多摩川伺服电机维修,昆明多摩川伺服电机维修,昆明伺服电机维修,多摩川电机维修。没有我们修不了的！！！！赶快联系严重的就必须重绕，机器停了！环球伺服电机维修不了解情况的贪便宜只有被坑，发那科伺服电机维修，适用于有高速呼应要求的场合