

# 力士乐REXROTH伺服驱动器故障分析以及维修

产品名称	力士乐REXROTH伺服驱动器故障分析以及维修
公司名称	广州中豪机器人技术有限公司
价格	880.00/台
规格参数	品牌:力士乐
公司地址	广州市天河区大观路新塘科创园B栋3楼
联系电话	13922775676

## 产品详情

力士乐REXROTH伺服驱动器故障分析以及维修 力士乐REXROTH伺服驱动器

1、示波器检查驱动器的电流监控输出端时，发现它全为噪声，无法读出;

故障原因：电流监控输出端没有与交流电源相隔离(变压器)。处理方法：可以用直流电压表检测观察。

2、电机一个方向上比另一个方向跑得快;(1)故障原因：无刷电机的相位搞错。

处理方法：检测或查出正确的相位。(2)故障原因：在不用于测试时，测试/偏差开关打在测试位置。

处理方法：将测试/偏差开关打在偏差位置。(3)故障原因：偏差电位器位置不正确。

处理方法：重新设定。3、电机失速;(1)故障原因：速度反馈的极性搞错。

处理方法：可以尝试以下方法。a.如果可能，将位置反馈极性开关打到另一位置。(某些驱动器上可以)

b.如使用测速机，将驱动器上的TACH+和TACH-对调接入。c.如使用编码器，将驱动器上的ENC

A和ENC B对调接入。d.如在HALL速度模式下，将驱动器上的HALL-1和HALL-3对调，再将Motor-

A和Motor-B对调接好。(2)故障原因：编码器速度反馈时，编码器电源失电。处理方法：检查连接5V编

码器电源。确保该电源能提供足够的电流。如使用外部电源，确保该电压是对驱动器信号地的。

力士乐REXROTH伺服驱动器维修 4、LED灯是绿的，但是电机不动;(1)

故障原因：一个或多个方向的电机禁止动作。处理方法：检查+INHIBIT 和 - INHIBIT 端口。(2)

故障原因：命令信号不是对驱动器信号地的。处理方法：将命令信号地和驱动器信号地相连。

5、上电后，驱动器的LED灯不亮;故障原因：供电电压太低，小于\*小电压值要求。

处理方法：检查并提高供电电压。6、当电机转动时，LED灯闪烁;(1)故障原因：HALL相位错误。

处理方法：检查电机相位设定开关(60°/120°)是否正确。多数无刷电机都是120°相差。(2)

故障原因：HALL传感器故障 处理方法：当电机转动时检测Hall A，Hall B，Hall

C的电压。电压值应该在5VDC和0之间。力士乐REXROTH伺服驱动器维修 7、LED灯始终保持红色;博士

力士乐伺服DKC说明书，力士乐驱动器DKC专业维修中心上海力士乐伺服驱动器专业维修，配件齐全，

收费最低，技术专业，24小时服务热线：公司擅长维修产品：博士力士乐伺服驱动器、博士力士乐伺服

电机、博士力士乐伺服电源力士乐工控机等二、经常维修的系列：HCS01,HCS02,HCS03,HMV,HMS,DKC

01,DKC02,DKC03,DKC11,DKC05,HDS02.HDS04,TMD,DDS,HCS,HMS,HDD,HME,HMS,.....HCS03.1E-W00

70H MV01.1E-W0030HMS01.1N-W0054HCS02.1E-W0012-A-03-NNNNHCS02.1E-W0028-A-03-NNNNHCS02

.1E-W0054-A-03-NNNNHCS02.1E-W0070-A-03-NNNNDKC02.3-040-7-FWDKC11.3-040-7-FWDKC01.3-040-

7-FWDKC01.1-040-7-FWDKC05.3-040-7-FWDKC01.1-040-3-FW(FWA-ECODRV-ASE-04VRS-

MS)DKC01.1-030-3-FW(FWR-ECODRV-ASE-04VRS-MS)